

إلكترونيات القدرة

Power Electronics

المهندس

معن توفيق حدادين

المهندس

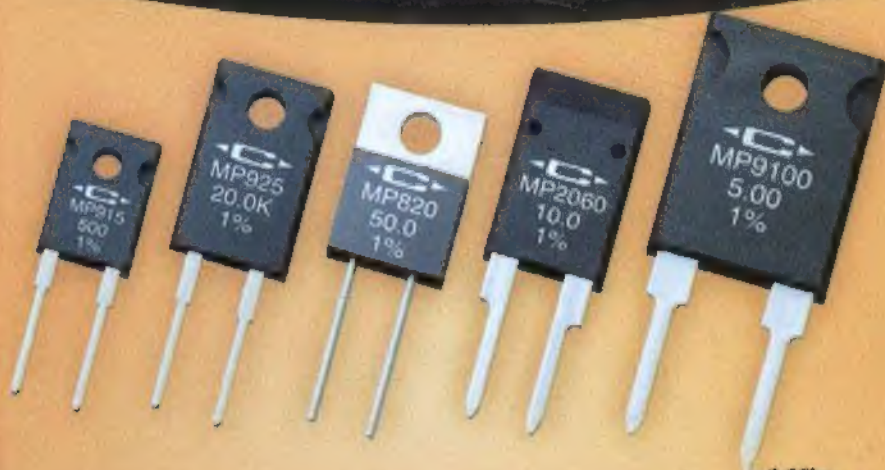
أحمد يوسف قنديل

المهندس

غازي محمد القربوتي

المهندس

زهد بولص الحجازين



إلكترونيات القدرة
Power Electronics

تحيات



سور الزكية

إلكترونيات القدرة

Power Electronics

تأليف

مر. معن توفيق حدادين

مر. غازي محمد القريوتي

مر. أحمد يوسف قنديل

مر. زيد بولص الحجازين

الطبعة الثانية

2014م - 1435هـ

مكتبة المحمّد العربي للنشر والتوزيع

المملكة الأردنية الهاشمية

رقم الإيداع لدى دائرة المكتبة الوطنية (2008/7/2961)

621.381

الالكترونيات القمرة = Power Electronics / غازي محمد
القريوتي... وآخرون - عمان: مكتبة المجتمع، 2008.

() ص

ر.أ. 2008/7/2961

الواصفات الالكترونيات /

أعلنت دائرة المكتبة الوطنية بيانات التهرسة والتصنيف الأولية

جميع حقوق الطبع محفوظة للمؤلفين

لا يسمح بإعادة إصدار هذا الكتاب أو أي جزء منه أو تخزينه في نطاق استعادة المعلومات أو نقله بأي شكل من الأشكال، دون إذن خطي مسبق من الناشر

عمان - الأردن

All rights reserved. No part of this book may be reproduced, stored in a retrieval system or transmitted in any form or by any means without prior permission in writing of the publisher.

الطبعة العربية الثانية

2014م - 1435هـ



مكتبة المجتمع العربي للنشر والتوزيع

عمان - وسط البلد - ش. السلط - مجمع الفهيس التجاري

لتفاصيل 4632739 ص.ب. 8244 عمان 11121 الأردن

عمان - ش. الملكة رانيا العبد الله - مقابل مكتبة الزاوية -

مجمع زهدي حصرة التجاري

www: muj-arabi-pub.com

Email: Moj_pub@hotmail.com

الفهرس

رقم الصفحة

المحتويات

الوحدة الاولى

نظام الكترونيوات القدرة

- ١-١- تطبيقات نظام الكترونيوات القدرة..... ١٨
- ٢-١- تصنيف الكترونيوات القدرة والمحولات..... ٢٠
- ٣-١- أنواع دوائر الكترونيوات القدرة..... ٢٣
- ٤-١- الآثار الجانبية لمحولات القدرة..... ٢٧
- ٥-١- اشباه الموصلات والديودات..... ٢٩
- ٥-١-١- التركيب الكيميائي للسليكون والجرمانيوم..... ٢٩
- ٦-١- عناصر اشباه الموصلات..... ٣٤
- ٦-١-١- الديود..... ٣٥
- ٦-١-٢- الترانزستور..... ٤٣

الوحدة الثانية

دوائر التقويم باستخدام الديودات

- ١-٢- دوائر المفاتيح والديودات..... ٥١
- ١-١-٢- المفاتيح ومصدر التيار المستمر..... ٥٢
- ١-١-١-٢- دائرة حمل مادي ومصدر تيار مستمر..... ٥٢
- ١-١-١-٢- دائرة حمل مادي سعوي..... ٥٣
- ١-١-١-٢- دائرة حمل مادي حتي..... ٥٤
- ١-١-١-٢- دائرة حمل حتي نقي..... ٥٧
- ١-١-١-٢- دائرة حمل مادي حتي سعوي..... ٥٩

٦٢.....	٢-١-٢- المفاتيح ومصدر التيار المتناوب.....
٦٢.....	٢-١-٢-١- دائرة حمل مادي.....
٦٣.....	٢-٢-١-٢- دائرة حمل مادي حثي.....
٦٥.....	٢-٢-١-٣- دائرة حمل مادي سعوي.....
٦٧.....	٢-١-٢-٤- دائرة حمل حثي مادي سعوي.....
٦٨.....	٢-٢- تحليلات فورير.....
٧٢.....	٢-٢-١- تحليل فورير لدائرة تقويم أحادية الطور نصف موجة.....
٧٥.....	٢-٣- دوائر التقويم أحادية الطور.....
٧٧.....	٢-٣-١- التقويم أحادي الطور نصف موجة بحمل مادي.....
٨٢.....	٢-٣-٢- التقويم أحادي الطور نصف موجة بحمل مادي سعوي.....
٨٥.....	٢-٣-٣- التقويم أحادي الطور نصف موجة بحمل مادي حثي.....
١٠١.....	٢-٣-٤- دائرة تقويم تحتوي على مقاومة وملف وقوة دافعة كهربائية عكسية.....
١١٩.....	٢-٣-٥- التقويم أحادي الطور موجة كاملة.....
١٢٦.....	٢-٣-٥-١- التقويم أحادي الطور موجة كاملة بحمل حثي مادي.....
١٢٩.....	٢-٤- المرشحات.....
١٣٤.....	٢-٥- التقويم ثلاثي الطور.....
١٣٤.....	٢-٥-١- التقويم ثلاثي الطور نصف موجة بحمل مادي.....
١٤٣.....	٢-٥-٢- دوائر التقويم ثلاثية الأطوار نصف موجة بحمل حثي.....
١٤٦.....	٢-٥-٣- دوائر التقويم ثلاثية الأطوار موجة كاملة.....
١٥٤.....	٢-٦- للدوائر العملية والحل للرياضي على برنامج (Math-Lab).....

الوحدة الثالثة

التأثير وستور

١٦١	١-٣-١- مجموعة التأثير وستورات
١٦١	١-٣-١-١- المقوم السيلكوني المقاد
١٦٢	١-٣-٢-١- الترياك
١٦٣	١-٣-٣-١- الدياك
١٦٤	١-٣-٤-١- مفتاح التحكم السيلكوني
١٦٥	١-٣-٥-١- المفتاح السيلكوني ذو بوابة الإطفاء
١٦٥	١-٣-٦-١- المقوم السيلكوني المتحكم والمنشط بواسطة الضوء
١٦٦	١-٣-٧-١- ميتال اوكميد تأثير وستور
١٦٧	١-٣-٢-٢- مبدأ عمل المقوم السيلكوني المقاد
١٧٠	١-٣-٣-٢- إستمارة البيانات للتأثير وستور
١٧٥	١-٣-٣-١- الفولطية المحددة
١٧٦	١-٣-٣-٢- محددات تيار المصعد ومحددات الحرارة
١٨١	١-٣-٣-٣- تيار القوس الكهربائي
١٨٥	١-٣-٣-٤- تحديد قيمة تغير تيار المصعد
١٨٧	١-٣-٤-٤- قذح التأثير وستور
١٩٦	١-٣-٤-١- حساب فترات التوصيل و التأخير
١٩٩	١-٣-٥-٥- إطفاء التأثير وستور
٢٠١	١-٣-٥-١- طرق التبديل للتأثير وستور
٢٠٨	١-٣-٥-٢- تصميم دوائر التبديل القسري
٢٠٩	١-٣-٦-٦- تحديد صلاحية عناصر مجموعة التأثير وستور

- ٢٠٩ ٣-٦-١- تحديد أطراف وصلاحيات التأثيرستور
- ٢١١ ٣-٦-٢- تحديد صلاحية الترياك
- ٢١٢ ٣-٦-٣- تحديد صلاحية الدياك

الوحدة الرابعة

دوائر التقويم باستخدام التأثيرستور

- ٢١٦ ٤-١-١- التقويم المحكوم أحادي الطور باستخدام التأثيرستور
- ٢١٦ ٤-١-١-١- التقويم المحكوم أحادي الطور نصف موجة
- ٢١٧ ٤-١-١-١-١- دوائر التقويم نصف موجة بحمل مادي
- ٢٧٢ ٤-١-١-٢- دوائر التقويم بحمل مادي-حتي
- ٢٣٢ ٤-١-١-٣- دوائر التقويم بحمل حتي
- ٢٣٨ ٤-١-١-٤- دوائر التقويم بحمل مادي سعوي
- ٢٤١ ٤-١-١-٥- دوائر التقويم بحمل مادي حتي وقوة دافعة كهربائية
- ٢٥٧ ٤-١-٢- المقوم المحكوم النصفني أحادي الطور
- ٢٦٣ ٤-١-٣- التقويم المحكوم أحادي الطور موجة كاملة
- ٢٦٧ ٤-١-٣-١- دائرة تقويم بحمل حتي مادي مع مصدر جهد مستمر
- ٢٨٣ ٤-١-٤- المقوم المحكوم المضاعف أحادي الطور
- ٢٨٨ ٤-٢- التقويم ثلاثي الطور باستخدام التأثيرستور
- ٢٨٨ ٤-٢-١- التقويم المحكوم ثلاثي الطور نصف موجة
- ٢٩٤ ٤-٢-٢- التقويم المحكوم ثلاثي الطور نصف موجة بحمل حتي
- ٣٠١ ٤-٢-٣- التقويم المحكوم نصف موجة بحمل حتي باستخدام (FWD)
- ٣٠٥ ٤-٢-٤- التقويم المحكوم النصفني ثلاثي الأطوار

٣١٩.....	٤-٢-٥- التقويم المحكوم ثلاثي الطور موجة كاملة.
٣٣٧.....	٤-٢-٦- المقوم المحكوم ثلاثي الطور مضاعف.
٣٤٠.....	٤-٢-٧- تحسين معاملات القدرة لمحاولات القدرة.
٣٤٦.....	٤-٣- تصميم دوائر المقومات المحكومة.
٣٤٩.....	٤-٤ الدوائر العملية والحل الرياضي بإستخدام برنامج (Math-Lab).

الوحدة الخامسة

متحكمات الجهد المتناوب

٣٦٢.....	٥-١- متحكمات الجهد التي تستخدم عملية التحكم بالوصل والفصل.
٣٦٥.....	٥-٢- متحكمات الجهد التي تستخدم للتحكم بزاوية فرق الطور.
٣٦٨.....	٥-٣- متحكمات الجهد أحادية الطور.
٣٦٨.....	٥-٣-١- متحكمات الجهد أحادية الطور نصف موجة.
٣٦٨.....	٥-٣-٢- متحكمات الجهد أحادية الطور موجة كاملة.
٣٧٢.....	٥-٣-٣- متحكمات الجهد أحادية الطور موجة كاملة بحمل حثي.
٣٨١.....	٥-٣-٤- تأثير مصدر التغذية والحمل الحثي على متحكمات الجهد المتناوب.
٣٨٣.....	٥-٤- متحكمات الجهد ثلاثية الأطوار.
٣٨٣.....	٥-٤-١- متحكمات الجهد ثلاثية الأطوار نصف موجة (أحادية الاتجاه).
٣٩٢.....	٥-٤-٢- متحكمات الجهد ثلاثية الأطوار موجة كاملة (ثلاثية الاتجاه).
٤١٨.....	٥-٤-٣- متحكمات الجهد ثلاثية الأطوار توصيل دلتا موجة كاملة.
٤٢٣.....	٥-٥- تصميم دوائر متحكمات الجهد.
٤٢٦.....	٥-٦- المحاولات الدوارة.
٤٢٧.....	٥-٦-١- أنواع المحاولات الدوارة.
٤٣٤.....	٥-٧- الدوائر العملية والحل الرياضي بإستخدام برنامج (Math-Lab).

الوحدة السادسة

المقاطع

- ١-٦- المقطع الخافض..... ٤٣٩
- ١-١-٦- المقطع الخافض بحمل حثي مادي ومصدر جهد ثابت..... ٤٤٢
- ٢-٦- المقطع الراجع..... ٤٥٥
- ١-٢-٦- المقطع الراجع من صنف (B)..... ٤٦٠
- ٣-٦- استخدام المقطع كمثظم للجهد..... ٤٦٣
- ٤-٦- المقطعات التي تستخدم التأثير وستورات..... ٤٧٥
- ١-٤-٦- المقطعات ذات التبديل القسري باستخدام النبضات..... ٤٧٥
- ٢-٤-٦- المقطع النبضي المؤلف من ثلاثة تأثير ستورات..... ٤٧٩
- ٣-٤-٦- المقطع ذو النبضة المرجعية..... ٤٨٠
- ٤-٤-٦- تصميم دوائر المقطعات للتأثير وستورية..... ٤٨٣
- ٥-٦- التحكم بسرعة محرك تيار مباشر تهييج مستقل باستخدام المقطعات..... ٤٨٤
- ٦-٦- التحكم بسرعة محرك تيار مباشر تهييج توالي باستخدام المقطعات..... ٤٨٩

الوحدة السابعة

العاكسات

- ١-٧- تصنيف العاكسات..... ٤٩٨
- ٢-٧- العاكسات أحادية للطور..... ٤٩٩
- ١-٢-٧- للعاكس أحادي للطور نصف جسري بحمل مادي..... ٤٩٩
- ٢-٢-٧- للعاكس أحادي للطور نصف جسري بحمل مادي حثي..... ٥٠١
- ٣-٢-٧- للعاكس أحادي للطور نصف جسري بحمل مادي معوي..... ٥٠٧
- ٤-٢-٧- عاكس أحادي للطور موجه كاملة بمصدر جهد..... ٥١٠

المحتويات	رقم الصفحة
٧-٣- العاكسات ثلاثية الأطوار.....	٥١٩
٧-٣-١- العاكسات ثلاثية الأطوار نصف جسمية.....	٥٢٠
٧-٣-٢- العاكسات ثلاثية الأطوار الجسمية.....	٥٣٨
٧-٤- التحكم بجهد العاكس في العاكسات أحادية الطور.....	٥٣٩
٧-٤-١ التحكم بعرض نبضة واحدة.....	٥٤١
٧-٤-٢ التحكم بعرض النبضة باستخدام نبضات متعددة.....	٥٤٣
٧-٤-٣ التحكم بعرض الموجة الجيبية.....	٥٤٥
٧-٤-٤ التحكم بعرض الموجة الجيبية للمحسنة.....	٥٤٨
٧-٤-٥ التحكم بالإزاحة الطورية.....	٥٤٩
٧-٥- التحكم بجهد العاكسات ثلاثية الأطوار.....	٥٥٠
٧-٦- التخلص من التوافقيات.....	٥٥١
٧-٧- عاكسات ذات مصدر التيار.....	٥٥٢

الوحدة الثامنة

المفتاح الاستاتيكية

٨-١-١- الاجهزة الكهروميكانيكية.....	٥٥٧
٨-١-١-١- المفاتيح الكهربائية.....	٥٥٧
٨-١-١-١-١- المفتاح المفصلي الكهربائي.....	٥٥٧
٨-١-١-٢- المفتاح الانزلاقي.....	٥٦١
٨-١-١-٣- المفاتيح زر- الضغط.....	٥٦١
٨-١-١-٤- المفتاح الحدي.....	٥٦٢
٨-١-١-٥- مفتاح التجميعي.....	٥٦٣
٨-١-١-٦- المفتاح الدور.....	٥٦٣

المحتويات	رقم الصفحة
٨-١-١-٧- المفتاح ذو العجلة المفردة.....	٥٦٥
٨-١-١-٨- مفتاح غشائي.....	٥٦٥
٨-١-٢- المرحلات.....	٥٦٧
٨-١-٢-١- المرحل للكهروميكانيكي.....	٥٦٧
٨-١-٢-٢- مرحل للقصبة.....	٥٧١
٨-١-٢-٣- مرحل الحالة الثابتة.....	٥٧١
٨-١-٢-٤- مرحل الحالة الثابتة الهجين.....	٥٧٤
٨-٢- ترانزستورات القدرة.....	٥٧٤
٨-٢-١- ترانزستور ثنائي القطب.....	٥٧٧
٨-٣- مجموعة لشباه الموصلات.....	٥٧٩
٨-٣-١- المفاتيح الاستاتيكية المتناوبة أحادية الطور.....	٥٨٠
٨-٣-٢- المفاتيح الاستاتيكية المتناوبة ثلاثية الطور.....	٥٨٢
٨-٣-٣- المفاتيح ثلاثية الأطوار العكسية.....	٥٨٦
٨-٣-٤- المفاتيح الستاتيكية المباشرة.....	٥٨٨
٨-٣-٥- تصميم المفاتيح الستاتيكية.....	٥٩٤
المراجع.....	٥٩٥

المقدمة

تعتبر الكترُونيات للقدرة من أهم الحلقات الرئيسية في علم الهندسة الكهربائية. إذ أنها تمثل علاقة للربط بين مدخل أي نظام ومخرجه. وقد أصبحت عناصر الكترُونيات للقدرة موجودة في الكثير من الأجهزة المستخدمة في الصناعة، وذلك لقابليتها على تحمل القدرات العالية وكفاءتها العالية في أنظمة تحويل القدرة. وتكمن أهمية الكترُونيات للقدرة في أهمية الآلة، حيث تمكنا بالاعتماد على هذه العناصر من التحكم الدقيق في سرعات المحركات الحثية ومحركات التيار المباشر، وعلى سبيل المثال التحكم في السرعة والتوقف الدقيق للمصعد الكهربائي.

لا يمكن في هذه المقدمة البسيطة التطرق إلى جميع الآليات والأجهزة التي تتعامل معها عناصر الكترُونيات للقدرة، إلا أنه يمكننا القول أن إستخدامها في

عند ذلك، أصبحت من العناصر التي لا يمكن

أن نعبر عن هذا الخلف بصورة واضحة
وعوناً لطلبة كليات الهندسة، أو للطلبة المخصصين في مجال الكترُونيات الصناعية، أو للمهندسين المهتمين في عالم الصناعة. وذلك من أجل تزويدهم بالمعلومات العلمية وطرق تحليلها وتصميمها. ومن أجل فهم المادة المدونة في هذا الكتاب يفترض في القارئ أن يكون ملماً بأساسيات الدوائر الكهربائية وبأساسيات الإلكترونيات.

يحتوي هذا الكتاب على مواضيع مختلفة، وقد تم ترتيب هذه المواضيع قدر الامكان، بحيث تكون متسلسلة ومتكاملة. وقد تم تخصيص وحدة خاصة لكل موضوع تشمل شرح للظواهر الفيزيائية والتحليلات الرياضية للديقة والامثلة. ويتألف الكتاب من ثماني وحدات وزعت كما يلي:-

الوحدة الأولى:- تم التطرق في هذه الوحدة الى التطبيقات العملية لعناصر الكترونيات القدرة وأنواعها. وكذلك الامر الى تحليل لامبدا الموصلات للديود والترانزستور.

الوحدة الثانية:- في هذه الوحدة تم التعرف على جميع الاحمال مع مفاتيح في حالة التيار المتناوب والمستمر. وبعدها تم إدخال الديود والتعرف الى تحليلات فورير. ثم انتقلنا الى دوائر التقويم أحادية وثلاثية الطور بأحمال مختلفة.

الوحدة الثالثة:- هنا تكلمنا بإيجاز عن التأثيرستور وعائلته وخواصه، وعن طرق تدح وأطفاء للتأثيرستور. وكذلك عن طرق فحص التأثيرستور ولترذاك والدياك.

الوحدة الرابعة:- في هذه الوحدة تكلمنا بإيجاز عن المقومات المحكومة أحادية وثلاثية الطور بأحمال مختلفة وعن طرق تصميمها.

الوحدة الخامسة:- في هذه الوحدة كان لا بد من أكمال موضوع التأثيرستور ولكن بطريقة حاكمات الجهد، حيث تم التطرق الى حاكمات الجهد أحادية وثلاثية الطور بأحمال مختلفة.

الوحدة السادسة:- هنا انتقلنا الى موضوع جديد وهو ما يسمى بالمقطعات، حيث تم التطرق الى موضع المقطع بشكل تفصيلي بجميع أصنافه.

الوحدة السابعة:- في هذه الوحدة تم التعرف على العاكس، الذي يقوم بتحويل القدرة من تيار مباشر الى تيار متناوب بجميع أنواعه أحادية الطور وثلاثية الطور.

الوحدة الثامنة:- في هذه الوحدة تم التطرق الى مفاتيح القدرة الكهربائية الاستاتيكية، مفاتيح كهروميكانيكية، مفاتيح ثابتة، والمفاتيح الالكترونية.

المؤلفون

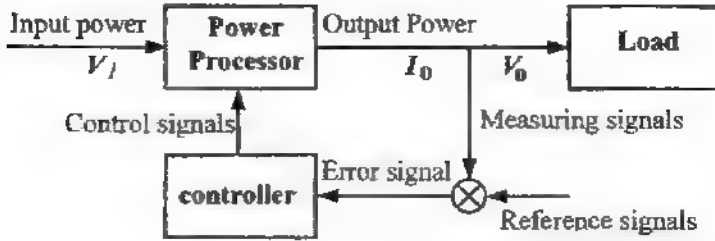
الوحدة الأولى

نظام إلكترونيات القدرة

Power Electronic System

مقدمة:

منذ القدم تم استخدام نظام إلكترونيات القدرة في إنتاج والتحكم بتدفق القدرة الكهربائية، وذلك بتطبيق الجهد والتيار المناسبين من أجل حمل معين. ويبين الشكل (١-١) المخطط للصندوق لنظام إلكترونيات القدرة.



شكل (١-١)

المخطط للصندوق لنظام إلكترونيات القدرة

قدرة الدخل تحتوي على جهد وتيار وزاوية فرق طور بين الجهد والتيار وتردد من $50 \rightarrow 60$ Hz، وقدرة الخرج تحتوي على جهد وتيار وزاوية فرق طور وتردد يتفق مع متطلبات الحمل.

يوجد في هذا النظام نظام تغذية عكسية متحكم به يقوم بمراقبة المخرج والتحكم به عند القيمة المطلوبة الموافقة لمتطلبات الحمل وذلك بشكل مستمر. في السنوات السابقة تم تطوير نظام إلكترونيات القدرة من حيث استخدام دوائر منطقية خطية في التحكم أو من خلال استخدام أجهزة التحكم الرقمية، وكذلك التطور في

تصنيع أنصاف النواقل من حيث النوعية وسرعة الإستجابة ومقدار التيار المار من خلال هذه العناصر.

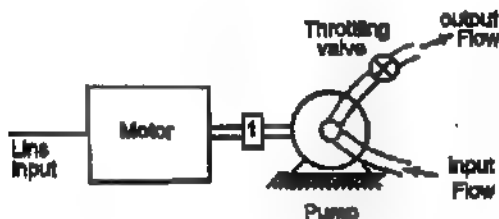
١-١- تطبيقات نظام الكترونييات القدرة

إن تطور نظام الكترونييات القدرة يمكن عزيه إلى التطبيقات التالية:-

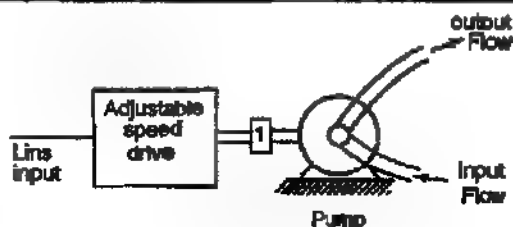
١- خواص الفصل والوصل لمصادر القدرة المستمرة:- تطور تصنيع أنصاف النواقل أدت إلى تطوير أجهزة للكمبيوتر والأجهزة الكهربائية الأخرى، حيث يتطلب عملها المحافظة على جهد مستمر منظم.

٢- المحافظة على القدرة (التوفير في استخدام القدرة) (Energy Consumption):- استخدام الكترونييات القدرة يؤدي إلى تقليل الاستهلاك في القدرة، وخاصة عند استخدام عناصر الكترونييات القدرة في اللمبات الفلورسنتية ذات الترددات العالية (أكبر من 20 KHz) وكذلك استخدام الكترونييات القدرة في المضخات والكمبروسورات.

في النظام المين في الشكل (١-٢-٢) فإن المضخة تعمل بسرعة ثابتة يتم التحكم بمقدار التدفق عن طريق المحبس، وهذه الحالة تمثل خسارة في القدرة الكهربائية لأن استهلاك القدرة يبقى ثابتاً مهما اختلف مقدار التدفق من خلال المحبس.



الشكل (١-٢-٢) (a-2-1)



الشكل (1 2 ب)

ولكن عند استخدام نظام الكتروليات القدرة كما في الشكل (1-2-ب)، فإن استهلاك القدرة سوف يقل عند استخدام نظام قدرة متغير للتحكم بسرعة المحرك في المضخة مما يتوافق مع متطلبات التدفق للمخرج. وكذلك التحكم في أنظمة التكيف بما يتوافق مع متطلبات الحمل مثال على التوفير في استهلاك القدرة الكهربائية.

٣- عملية التحكم والتغذية الآلية للمصانع:- هناك حاجة كبرى إلى كفاءة التحكم في سرعاتها وذلك في العمليات الصناعية المختلفة، وكذلك في الإنسان الآلي في كثير من المصانع الكبيرة.

٤- عمليات النقل:- في كثير من الدول المتقدمة يستخدم القطار الكهربائي في عمليات النقل بين المناطق المختلفة لتلك الدول، ويجرى التحضير لاستخدام ناقلات كهربائية من أجل نقل البضائع.

وفيما يلي بعض تطبيقات الكتروليات القدرة في كثير من المجالات:-

أ- الاستخدامات المنزلية (Residential):- أجهزة التبريد، التدفئة والتكييف، الطبخ والإنارة، وأجهزة الكمبيوتر.

ب- تجارياً (Commercial):- أجهزة التدفئة والتكييف وأجهزة التبريد المركزية والإنارة وأجهزة الكمبيوتر والأجهزة المكتبية ومزودات القدرة (UPS) (Uninterruptible Power Supply).

- ج- صناعيا (Industrial):- المضخات، الكمبريسرات والمراوح وأجهزة اللحام وأجهزة الإنارة.
- د- النقل (Transportation):- الناقلات الكهربائية، أجهزة الشحن الكهربائية.
- هـ- الخدمات (Utility System):- البث باستخدام جهد مستمر مرتفع، المضخات الكهربائية ذات القدرات العالية، أجهزة تزويد القدرة والمراوح المركزية.
- و- الفضاء (Aerospace):- نظام تزويد القدرة للمركبات الفضائية، نظام التغذية لأجهزة السقالات، أجهزة الاتصالات.
- ز- الاتصالات (Telecommunications):- شواحن البطاريات، مصادر القدرة (Ac, Dc).
- ح- التطبيقات التقنية (Electro-technical):- وتشمل أجهزة اللحام ومزودات القدرة.
- ط- تطبيقات النقل (Utility-related application):- من أحد التطبيقات الهامة نقل القدرة باستخدام الجهد المرتفع. في بداية خط النقل يحول الجهد المتناوب إلى جهد (Dc) وعند نهاية الخط يتم تحويل الجهد إلى (Ac) بتردد معين مرة أخرى.

١-٢- تصنيف إلكترونيات القدرة والمحولات

Classification of power electronic and converters

- ١- إلكترونيات القدرة (Power electronic):- من أجل دراسة تصنيف إلكترونيات القدرة من المفيد التعرف على نظام القدرة في نظام إلكترونيات القدرة.
- في معظم أنظمة إلكترونيات القدرة فإن نظام الدخل يمثل مصدر التغذية المتوفر وجهد المخرج يمكن أن يكون أحد الأشكال التالية:-

١- جهد مستمر (DC) ويمكن أن يكون احد الأشكال التالية:-

أ. منظم (ذو قيم ثابتة) (Regulated magnitude).

ب. قيمة متحكم بها. (Adjustable magnitude).

٢- جهد متناوب (AC) ويمكن أن يكون احد الأشكال التالية:-

أ- إما أن يكون ذو تردد ثابت وقيم يتحكم بها.

ب- إما أن يكون ذو تردد متحكم به وقيم متحكم بها.

ويكون جهد المدخل وجهد المخرج مستقلين عن بعضهما البعض وفي

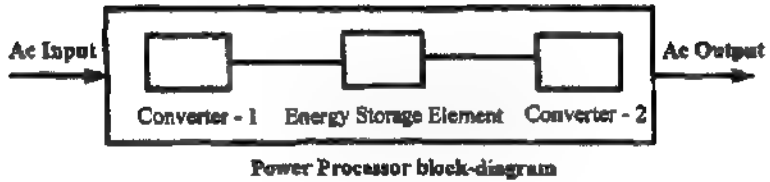
بعض الحالات الخاصة يمكن أن يكون جهد المدخل هو نفس جهد المخرج.

٣- محولات القدرة (Power Converters):- حيث أنه ليس بالضرورة أن تكون

قدرة الدخل مساوية إلى قدرة الخرج، وإنما يتم تحويل قيم هذه القدرة حسب

متطلبات الحمل، وباستخدام محولات القدرة مثل عناصر المكثفات والملفات.

للاشكل (٣-١) يبين للمخطط الصندوقي لمحول القدرة.



الشكل (٣-١)

المخطط الصندوقي لمحول القدرة

يتألف محول القدرة من عناصر شبه موصلة متحكم بها بعناصر إلكترونية

وعناصر تخزين مثل المكثفات والملفات.

ويمكن تصنيف محولات القدرة إلى الأصناف الرئيسية التالية:-

١- $Ac \rightarrow Dc$ (المقومات) باستخدام الديودات .

٢- $Ac \rightarrow Dc$ (المقومات المحكومة) باستخدام التأثير ومستورات.

٣- $Dc \rightarrow Ac$ (العاكسات) .

٤- $Dc \rightarrow Dc$ (المقطعات).

٥- $Ac \rightarrow Ac$ (حاكات الجهد).

٦- مفاتيح استاتيكية (Static Switches).

سوف نقوم باستخدام مصطلح (Converter) محول القدرة كمصطلح عام

للدلالة إلى تحويل مرحلة واحدة من أنواع التحويل المذكورة سابقا. وحتى نكون أكثر تحديدا في هذا التعريف فإنه يعرف للتحويل من $(Ac \rightarrow Dc)$ بالتقويم (Rectification). وللتحويل من $(Dc \rightarrow Ac)$ بالعاكس (Inverter).

وكمثال في المخطط الصندوقي المبين في الشكل (١-٣)، إذا كان جهد المدخل هو جهد (Ac) فإن المحول الأول سوف يحول من (Ac) إلى (Dc) وهو بالتالي يعمل كمقوم، ويتم تخزين القدرة الناتجة في عناصر التخزين، ومن ثم يستمر نقل هذه القدرة إلى المحول التالي الذي يعمل كعاكس حيث يقوم بتحويل القدرة من (DC) إلى (Ac) .

ويمكن تقسيم المحولات من حيث التوقف عن العمل إلى الأصناف الرئيسية التالية:-

١- توقف طبيعي عن التوصيل (Naturally-Commutated Converter):- في هذا الوضع يتم التحكم بالمخرج حسب إشارة المدخل .

٢- توقف إجباري عن التوصيل (Forced-Commutated Converters):- في هذه الحالة يتم التحكم في جهد المخرج بواسطة تردد أعلى بكثير من تردد المدخل.

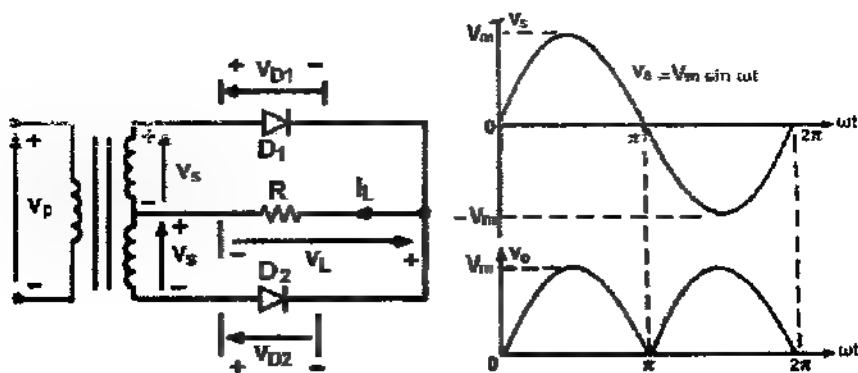
٣- محولات الرنين (Resonant and Quasi-Resonant Converters):-

حيث يتم التحويل إلى حالة للقطع أو الوصل عند جهد يساوي الصفر أو تيسار يساوي الصفر.

١-٣- أنواع دوائر إلكترونيات القدرة :-

كما ورد في التحليل السابق لأنواع المحولات والعاكسات ، فإنه يمكن تصنيف دوائر إلكترونيات القدرة إلى الأقسام الرئيسية التالية:-

١- دوائر تقويم باستخدام الديودات:- وهي دوائر تقويم تحتوي على الديودات تقوم بتحويل جهد (Ac) إلى جهد (Dc) ثابت. وللشكل (١-٤) يبين إحدى هذه الدوائر. ويمكن أن يكون جهد المدخل أحادي الطور أو ثلاثي الأطوار.

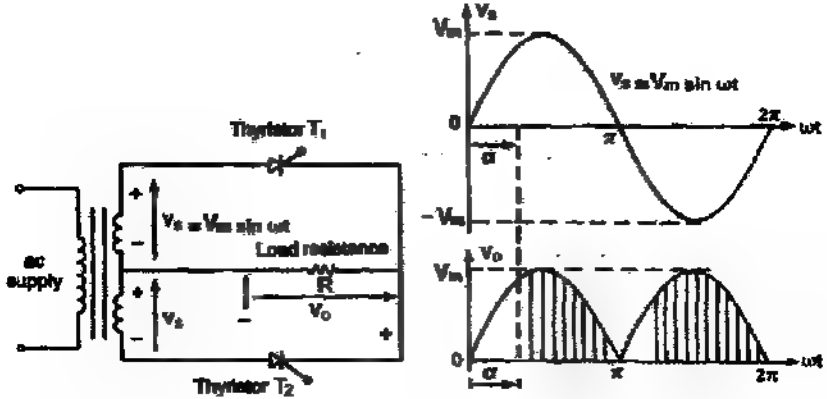


الشكل (١-٤)

دائرة تقويم باستخدام الديودات وشكل الإشارة الخارجة

٢- دوائر تحويل من (Ac) إلى (Dc) محكمة:- تستخدم دوائر تقويم متحكم بها وتستخدم الثايروستورات لهذه الغاية. وللشكل (١-٥) يبين دائرة محول قدرة أحادي الطور مكون من ثايروستورين، يتم في هذا النوع من الدوائر

التحكم بالجهد المقوم عن طريق تغيير زاوية القدح للثايرستورات، ويمكن أن يكون جهد الدخل أحادي الطور أو ثلاثي الأطوار.

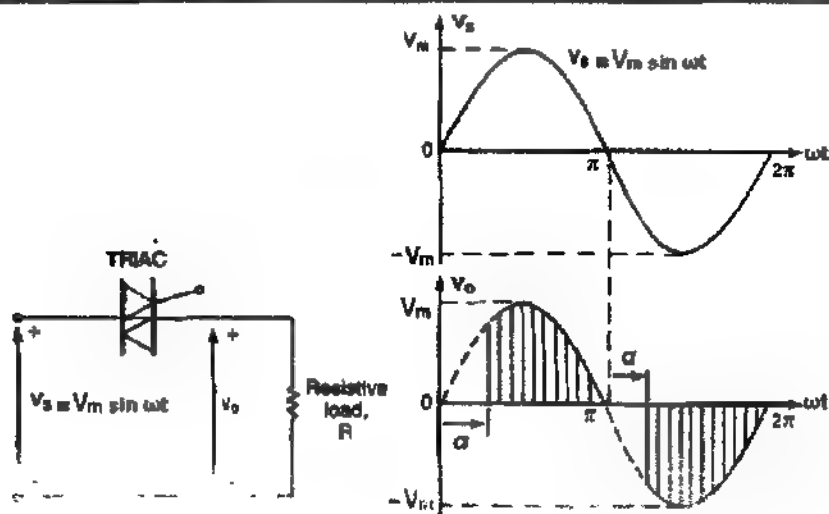


الشكل (٥-١)

دائرة تقويم باستخدام الثايرستور وشكل الإشارة الخارجة

٣- دوائر تحويل ($Ac \rightarrow Ac$) ($Ac \rightarrow Ac$ Converter): وهي دوائر تحكم بالجهد (Ac). تستخدم هذه الدوائر من أجل الحصول على جهد خرج (Ac) متغير من مصدر جهد (Ac) ثابت. ويستخدم الترياك لهذه الغاية. كما يبين الشكل (٦-١) إحدى الدوائر المستخدمة لهذا المحول.

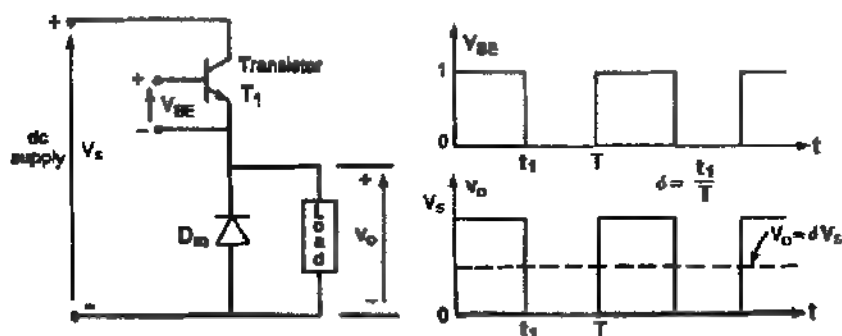
ويتم التحكم بجهد الخرج عن طريق زاوية القدح (α) للترياك وتسمى هذه المحولات بمحولات الجهد (Ac Voltage Controllers).



الشكل (١-١)

تحويل تيار الجهد من AC إلى DC

٤- محولات من $(DC \rightarrow DC)$ وهي دوائر التقطيع $(DC \text{ Chopper})$:- وبين الشكل (٧-١) دائرة مقطع ترانزستورية.



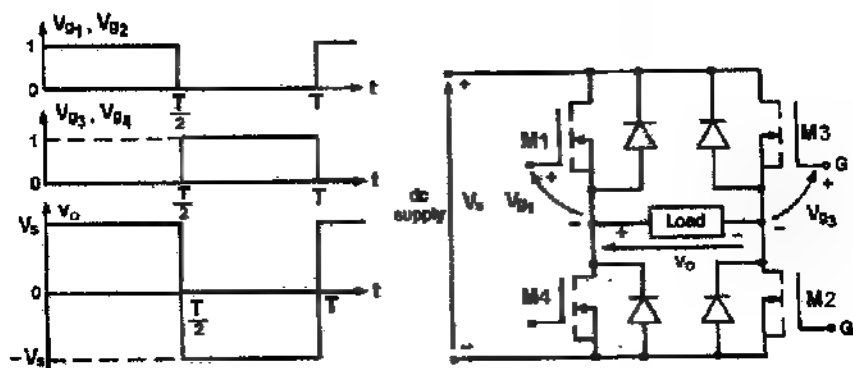
الشكل (٧-١)

دائرة مقطع ترانزستورية

ويتم التحكم بالقيمة للمتوسطة لجهد المخرج عن طريق تغيير زمن التوصيل (t) للترانزستور (T_1).

إذا كان (T) الزمن الدوري فإن زمن التوصيل ($t_1 = \sigma.T$) حيث أن (σ) هي (Duty Cycle) للمقطع.

٥- محولات من ($Dc \rightarrow Ac$) وهو ما يدعى بالعاكس (Inverter). يبين الشكل (٨-١) دائرة عاكس أحادي الطور. إذا كان الترانزستورين ($M1$) و ($M2$) موصولين خلال نصف موجة، والترانزستورين ($M3$) و ($M4$) موصولين خلال النصف الآخر من الموجة فإن جهد المخرج يتغير مع الزمن، ويمكن التحكم بجهد المخرج بتغيير زمن التوصيل للترانزستورات.



الشكل (٨-١)

دائرة عاكس أحادي الطور

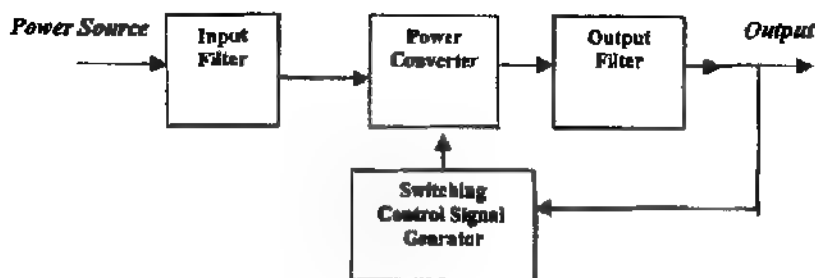
٦- المفاتيح الأستاتية (Static Switches): - بما أن عنصر القدرة يمكن أن يعمل كمفتاح إستاتي أو كترانزستور فإن تغذية هذه المفاتيح يمكن أن تكون (Ac) أو (Dc)، وتسمى هذه المفاتيح مفاتيح إستاتية (Ac) أو مفاتيح إستاتية (Dc).

إن عملية الفصل والوصل للعناصر المكونة لأحد المحولات السابقة يمكن أن يتم بأكثر من مرحلة. واختيار أي نوع من المحولات السابقة يعتمد على قيمة الجهد والتيار وسرعة الفصل والوصل للعناصر المكونة للمحول.

١-٤- الآثار الجانبية لمحولات القدرة

عمل محولات القدرة يعتمد بشكل أساسي على عملية فصل أو وصل أشباه الموصلات وهذا يؤدي إلى وجود توافقيات في دوائر الدخل ودوائر الخرج وكذلك إلى وجود تشويش في دوائر الخرج. وبالتالي لا بد من وجود فلاتر في دوائر الدخل ودوائر الخرج من أجل التقليل من هذه التوافقيات والتشويش في إشارات المخرج.

والشكل (١-٩) يبين المخطط الصندوقي لمحول قدرة يستخدم الفلاتر من أجل هذه الغاية. مخرج المحول يمكن أن يكون (Ac) أو (Dc) .



الشكل (١-٩)

المخطط للصندوق لمحول قدرة

يتم للتأكد من موافقة الإشارة الخارجة من المحول لمتطلبات الحمل من خلال تحديد قيم بعض المعاملات المستخدمة لهذه الغاية:-

١- معامل التشويش الكلي (Total Harmonic Distortion) (THD).

٢- معامل الإزاحة (Displacement Factor) (DF).

٣- معامل القدرة لدائرة الدخل (Input Power Factor (IPF)).

ملخص بعض المفاهيم الكهربائية والمغناطيسية:- الهدف من هذه الفقرة هو:-

١- التركيز على بعض التعريفات الأساسية التي تستخدم في إلكترونيات القدرة.

٢- إعطاء صورة مبسطة عن تطور إلكترونيات القدرة .

يتم اعتماد للتصنيف العام (SI) في الدوائر الكهربائية، لذلك تستخدم الأحرف الصغيرة لبيان الكميات المتغيرة مع الزمن، وتستخدم الأحرف الكبيرة لبيان القيم المتوسطة، بيان اتجاه سريان التيار يتم باستخدام سهم واضح وكبير دائما يكون منسوباً إلى الأرضي.

فرق الجهد بين نقطتين:-

$$V_{ab} = V_a - V_b \quad (1.1)$$

الحالة المستقرة (Steady State):- هي الإلكترونية التي تكون فيها الدوائر الإلكترونية في حالة مستقرة، ولذا يدرج الفسول متى تصبح الدائرة في الحالة الثابتة؟

يتم الوصول إلى الحالة الثابتة عندما يتوافق شكل الموجة مع للفترة الزمنية (T). القيمة اللحظية للقدرة:-

$$P(t) = v.i \quad (1.2)$$

كل من التيار والجهد يمكن أن يكون متغير مع الزمن، إذا كانت موجة الجهد والتيار تتوافق مع الزمن الدوري في الحالة الثابتة فإن للقدرة المتوسطة تعطى بالعلاقة:-

$$P_{av} = \frac{1}{T} \int_0^T P(t) dt = \frac{1}{T} \int_0^T v.i dt \quad (1.3)$$

إذا كانت الدائرة تتكون من حمل مادي فإن $(v = R.i)$ وتصبح علاقة القدرة المتوسطة:-

$$P_{av} = R \frac{1}{T} \int_0^T i^2 dt \quad (1.4)$$

باستخدام القيمة المتوسطة للتيار:-

$$P_{av} = R.I^2 \Rightarrow I^2 = \frac{P_{av}}{R} \quad (1.5)$$

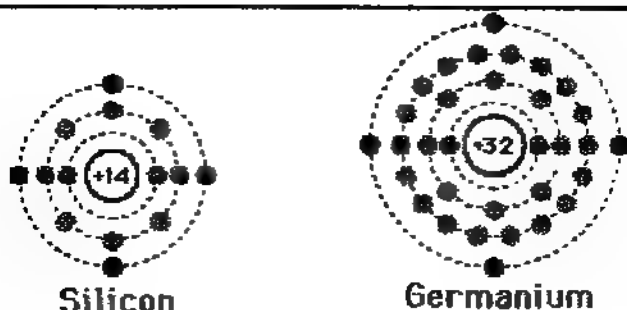
١-٥-٥- أشباه الموصلات والديودات:-

مقدمة:-

أشباه الموصلات كما هو واضح من إسمها هي مواد لا يمكن اعتبارها مواد موصلة وكذلك لا يمكن اعتبارها مواد عازلة. وتستخدم من أجل صناعة عناصر إلكترونية مثل الديودات أو الترانزستورات أو التأثيرستورات والتي تستخدم بشكل أساسي من أجل التحكم بالتيار أو الجهد. والعناصر المصنوعة من أشباه الموصلات تعزى إلى مكونات (Solid State) لأنها تصنع من عناصر (Solid) وهذه العناصر لن تقوم بتوصيل التيار كما هو الحال في المواد الموصلة، وكذلك فإنها لن تمنع بدورها مرور التيار كما هو الحال في المواد العازلة. إن للسيليكون والجرمانيوم والكربون هي عناصر شبه موصلة للتيار.

١-٥-١- التركيب الكيميائي لمادة السيليكون ومادة الجرمانيوم:-

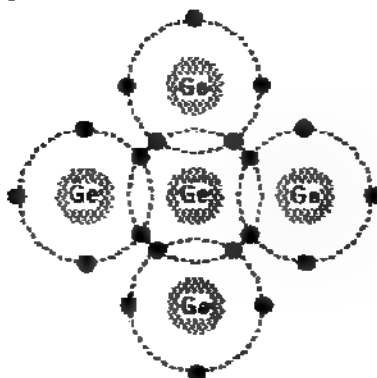
ذرة الجرمانيوم يوجد بداخل نواتها (٣٢) بروتون و (٣٢) إلكترون، تدور حول النواة ضمن أربعة مدارات المدار الأول (٢) والمدار الثاني (٨) والمدار الثالث (١٨) والمدار الرابع (٤) إلكترونات حرة تدعى إلكترونات التكافؤ. ذرة السيليكون يوجد بداخل نواتها (١٤) بروتون و (١٤) إلكترون موزعة على ثلاثة مدارات المدار الأول (٢) والمدار الثاني (٨) والمدار الثالث (٤) إلكترونات حرة، كما هو مبين في الشكل (١-١٠).



الشكل (١٠-١)

لتوزيع الالكتروني لذرة السيليكون والجرمانيوم

إن ذرات الجرمانيوم تشكل تركيب بلوري فيما بينها، حيث تتحد كل ذرة مع أربعة ذرات ضمن روابط تساهمية والتي تعتبر من الروابط القوية لتشكل بلوره، وفي هذه الحالة نجد أن كل ذرة تحتوي على (٤) إلكترونات حرة في مدارها الأخير وبذلك يتم تشكيل بلورة نقية. كما هو مبين في الشكل (١١-١).



الشكل (١١-١)

إتعداد أربع ذرات جرمانيوم مع بعضها البعض لتشكيل بلوره نقية

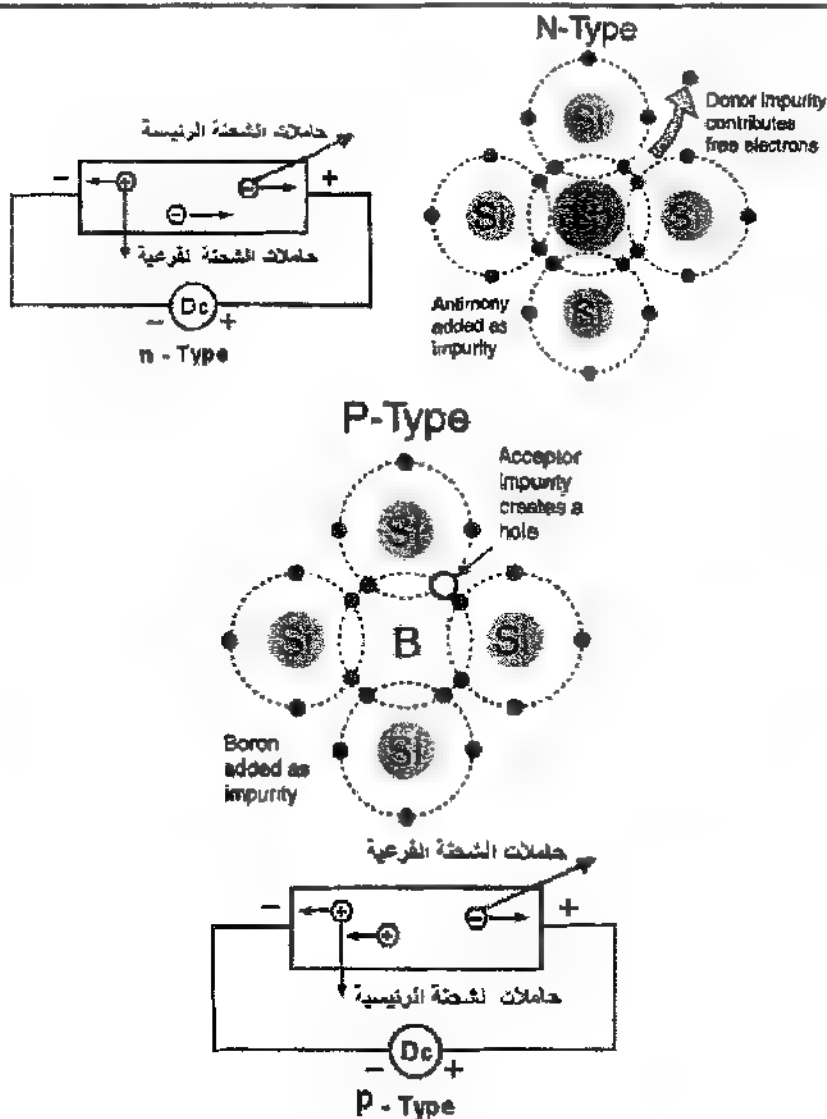
التأثير الحراري: - عند ارتفاع درجة حرارة المحيط بالنسبة للعنصر شبه الموصل فإن الالكترونات تستمد طاقتها وتبدأ بالتحرك بسرعة كبير مما يؤدي إلى إنتاج

حرارة نتيجة الاصطدام الأسرع للإلكترونات مع بعضها البعض مما يؤدي إلى خروج بعض الإلكترونات من نطاق التكافؤ إلى نطاق التوصيل وهذا يؤدي إلى توليد فجوة في التركيب البلوري، حيث أن هذه الفجوة سوف تملأ بالإلكترون آخر. (عند درجات الحرارة المنخفضة فإن الإلكترونات الحرة المنطلقة من المدار الخارجي للذرات تكون محدودة وبالتالي يتصرف العنصر كعازل). وعند درجات الحرارة العالية فإنه نتيجة الحركة السريعة للإلكترونات فإن الإلكترونات تنطلق من مداراتها مخلفة خلفها فجوات والتي بدورها سوف تملأ بالإلكترونات حرة من الإلكترونات الطليقة التي تركت مدارها وفي هذه الحالة فإن العنصر الشبه الموصل يصبح موصلًا.

الوضع الأساسي: - عند تطبيق جهد على طرفي شبه موصل نقي، فإن مرور التيار خلال شبه الموصل يعتمد على درجة حرارة الوسط المحيط، فإذا كانت درجة الحرارة منخفضة فإن عدد الإلكترونات الحرة في هذه الحالة يكون قليلاً وبالتالي تبقى هذه الإلكترونات مقيدة ضمن الذرات الخاصة بها وتعمل على مقاومة الجهد المطبق عليها. ويعمل التركيب البلوري كعازل في هذه الحالة. عند زيادة درجة الحرارة فإن الطاقة الحرارية تعمل على توليد أزواج من الإلكترونات والفجوات في شبه الموصل والتي بدورها تحت تأثير الجهد المطبق تعمل على مرور التيار خلال العنصر. إن مصدر الجهد المطبق يعمل على تغذية الإلكترونات من القطب السالب وهذه الإلكترونات الحرة تسري خلال شبه الموصل إلى القطب الموجب للمصدر. ضمن شبه الموصل نفسه فإن الإلكترونات الحرة تنتقل بين الذرات إلى الطرف الموجب وبالتالي فإنها تخلف وراءها فجوات تملأ بالإلكترونات وهذه الفجوات تنتقل باتجاه الطرف السالب. من ناحية دراسة الفرق بين المواد الموصلة والمواد شبه الموصلة، في المواد الموصلة نهتم فقط بتدفق الإلكترونات الحرة ولكن في المواد

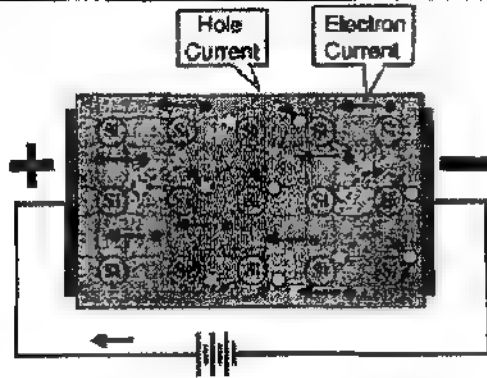
شبه الموصله فإنه يجب أخذ حركة الفجوات بنفس القدر من الأهمية لحركة الإلكترونات الحرة. في ظروف للعمل الطبيعية أي ضمن حرارة معتدلة كدرجة حرارة الغرفة ($21^{\circ}C$) فإن شبه الموصل لن يمرر كمية كبيرة من التيار ولذلك لا بد من إجراء بعض التعديلات من أجل زيادة تدفق التيار وأيضاً زيادة خواص التوصيل لأشياء للموصلات. وتتم هذه التعديلات بإضافة بعض الشوائب إلى أشباه الموصلات النقية من أجل الحصول على طبقات (n)، وطبقات (p)، حيث أن طبقة (n) يتم الحصول عليها بإضافة مادة تقع ضمن العامود الخامس من الجدول الدوري كمادة للفسفور إلى السيليكون من أجل الحصول على تركيب بلوري يحتوي على إلكترون إضافي. ويتم الحصول على طبقة (p) بإضافة مادة تقع ضمن العمامود الثالث بالجدول الدوري كمادة الألومنيوم أو البورون إلى السيليكون من أجل الحصول على تركيب بلوري، حيث أن المدار الخارجي لذرة السيليكون يحتوي على فجوات بسبب فقدان أحد الإلكترونات، وذلك لإنشاء روابط تساهمية بين الذرات في التركيب البلوري كما هو مبين في الشكل (١-١٢). عند تطبيق جهد على طرفي طبقة (p) فإن عدد الفجوات الكبير خلال العنصر يعمل على تحريك الإلكترونات من الطرف السالب للمصدر، ويتم الحصول على عدد فجوات أكبر عندما تبدأ الإلكترونات الحرة بترك العنصر الخارجي للذرات مما يؤدي إلى زيادة تدفق التيار من خلال العنصر وبالتالي حصول عملية التوصيل. كما هو مبين في الشكل (١-١٣).

كملاحظ نستطيع القول بأن مادة شبه الموصل التي تحتوي على شوائب تتمتع بخواص توصيل أكبر من شبه الموصل النقي. وبزيادة الشوائب في أشباه الموصلات فإن تدفق التيار سوف يزداد وكذلك الموصلية لشبه الموصل، أما المقاومة الكهربية للموصل فتقل.



الشكل (١٢-١)

حاملات للشحنات في الطبقة (n) والطبقة (P)



الشكل (١٣-١)

تطبيق جهد على شبه موصل نقي

٦-١- عناصر أشباه الموصلات Power Semiconductor Devices

يمكن تصنيف أشباه الموصلات المستخدمة في الإلكترونيات لقدرة إلى ثلاثة

مجموعات أساسية :-

١- الثيودات (Diodes) :- يتم الحصول على وضع الفصل والوصل متحكم به عن طريق دائرة القدرة.

٢- الثايروستورات (Thyristors) :- تتم عملية التوصيل بإشارة متحكم بها وتستم عملية الفصل عن طريق دائرة القدرة.

٣- مفاتيح متحكم بها (Controllable Switches) :- يتم التحويل من حالة الفصل أو الوصل عن طريق إشارات تحكم وهي تحتوي على مجموعة كبيرة من عناصر الإلكترونيات القدرة مثل :-

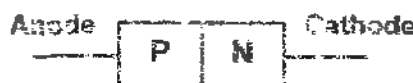
Bipolar Junction Transistor (BJTs)

Metal-Oxide-Semiconductor Field Effect Transistors (MOSFETs)

Turn off Thyristors (GTO)

Isolated Gate Bipolar Transistors (IGBTs)

١-٦-١-الديود:- عنصر ثنائي الصلة يتألف من طبقتين (P-N)، كما في الشكل (١٤-١).



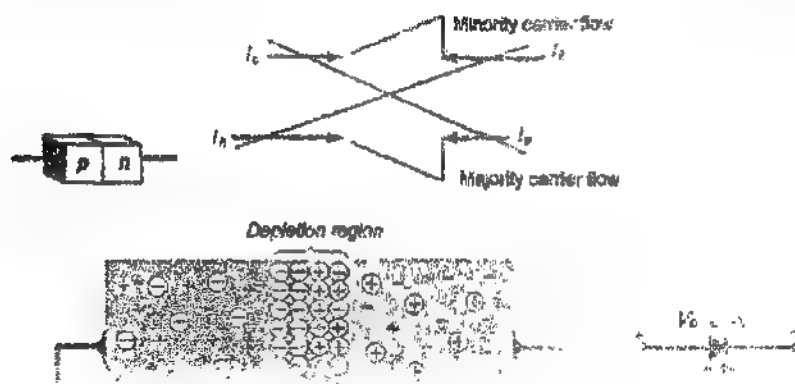
الشكل (١٤-١)
الرمز للديود

اتحياز الديود:-

عند تطبيق جهد موجب طرفي الشدة I_F فإن هناك فلاتة توضع لهذا

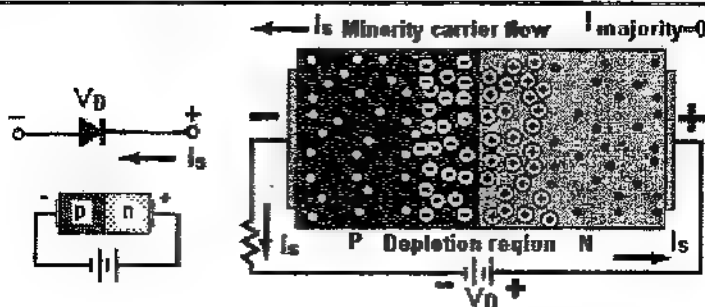
الديود وهي كما يلي:-

١- عدم الاتحياز ($V_F \approx 0.7$ فولت) عندما يكون الديود المطبق وسأوي المصدر أو أقل من جهد الاتحياز الأمامي المادة الممنوع منها الديود. في هذه الحالة يبقى الديود في حالة عدم التوصيل وتتحرك حاملات الشحنة السالبة في الطبقة (n) نحو حاملات الشحنة الموجبة في الطبقة (p)، وتتحرك حاملات الشحنة الموجبة من الطبقة (p) نحو حاملات الشحنة السالبة في الطبقة (n) كما هو مبين في الشكل (١٥-١).



شكل (١-١٦) مخطط التيار في وصلة PN

عند توصيل الوصلة بـ V_0 (الموجب) للوصلة فإن هذا الوضع سوف يؤدي إلى زيادة حاملات الشحنة الموجبة من الطبقة (n) وكذلك زيادة حاملات الشحنة من الطبقة (p) مما يؤدي إلى زيادة حاملات الشحنة في الحد الفاصل بين الطبقتين (منطقة الاستنزاف). في هذه الحالة يمر تيار قليل عبر الديود ويعرف بتيار التسريب أو تيار (I_s)، وهو تيار حاملات الشحنة الأقلية. كما هو مبين في الشكل (١-١٦).

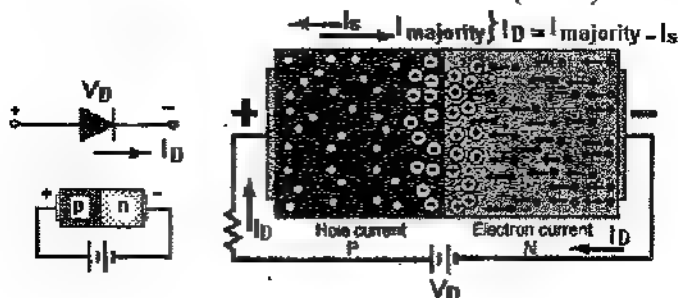


الشكل (١٦-١)

التيار العكسي

٣- التحيز الأمامي ($V_D > 0$): إذا طبق جهد على طرفي الوصلة (P-N) بحيث يوصل القطب الموجب للمصدر مع الطرف الموجب للوصلة (p) ويوصل القطب السالب للمصدر مع الطرف السالب للوصلة (n). في هذه الحالة تتجه حاملات الشحنة السالبة في الطبقة (p) إلى القطب الموجب وحاملات الشحنة الموجبة في الطبقة (n) نحو القطب السالب مما يؤدي إلى إضعاف الحاجز بين الطبقتين وبالتالي سوف يمر تيار كبير من خلال الديود (تيار حاملات الشحنة الأغلبية) في هذه الحالة يعتمد على قيمة الجهد المطبق وعلى مقاومة الديود ($I_F = \frac{V_F}{R_F}$) كما هو

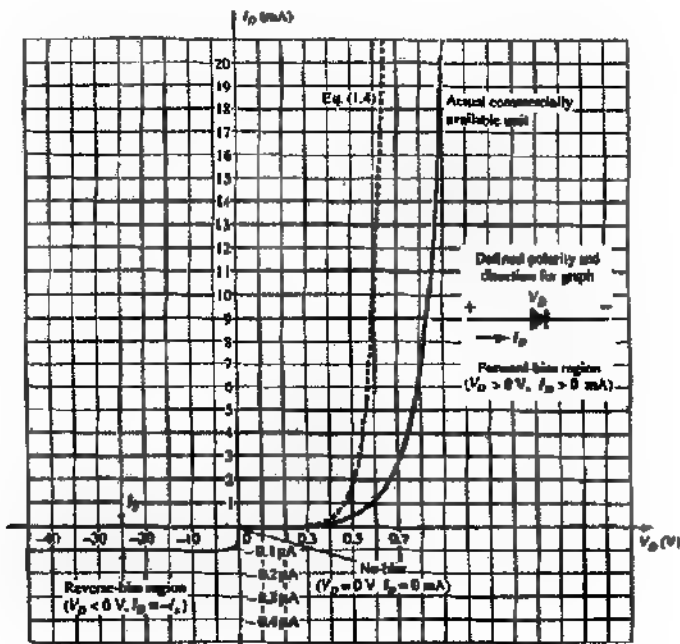
مبين في الشكل (١٧-١).



الشكل (١٧-١) التحيز الأمامي

خواص للديود (علاقة الجهد مع التيار) :-

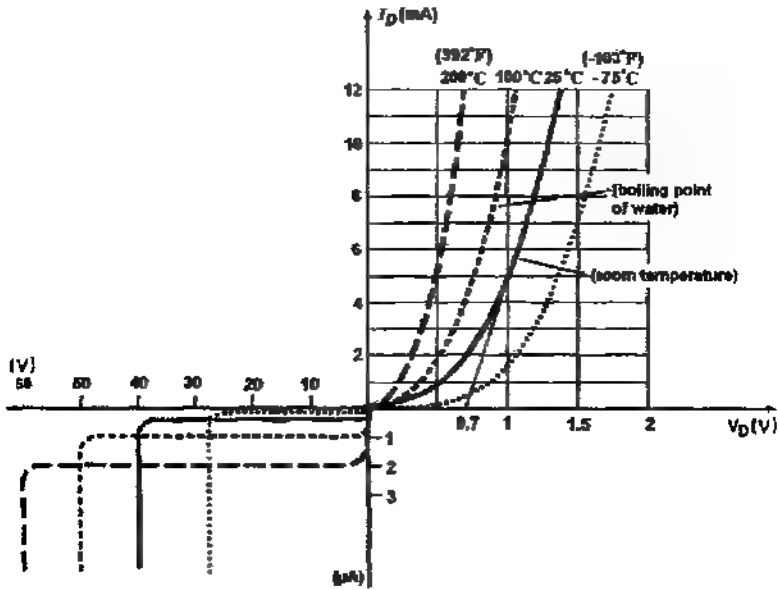
عند وصل القطب الموجب للمصدر مع الطرف الموجب للديود (Anode) والطرف السالب للمصدر مع الطرف السالب للديود (Cathode) ويكون الديود متحازاً انحيازاً أمامياً، وفي حال كون الجهد المطبق أكبر من جهد الانحياز الأمامي للديود فإنه في هذه الحالة يمر للتيار العكسي من الطرف الموجب إلى الطرف السالب للديود ويمر التيار الأمامي من الطرف السالب للديود إلى الطرف الموجب. وعند توصيل القطب السالب للمصدر مع الطرف الموجب للديود فإنه في هذه الحالة يكون في حالة الانحياز العكسي ولا يمر من خلال الديود سوى تيار تسريبي قليل بحدود الملي أو الميكرو أمبير وتتناسب قيمة هذا التيار مع الجهد العكسي المطبق.



الشكل (١٨-١) ملخص خواص الديود

منحنى خواص الديود في الحالة الثابتة مبين في الشكل (١٨-١).

إن تيار الانحياز الأمامي يعتمد على كمية الشحنات في الوصلة. وتختلف هذه الخواص باختلاف درجة الحرارة كما هو مبين في الشكل (١٩-١). ويبين الشكل (٢٠-١) خواص الديود من النوع السيلكوني أو الجرمانيوم في الانحياز الأمامي والعكسي.



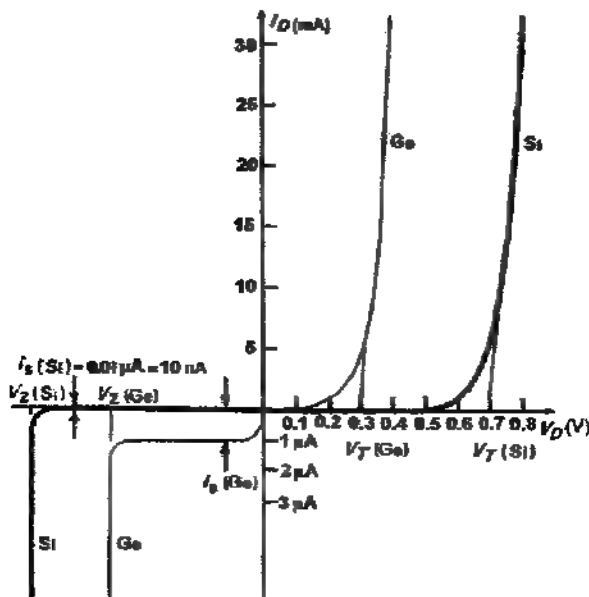
الشكل (١٩-١)

تغير خواص الديود مع تغير درجات الحرارة

إذا كان الديود في حالة التوصيل وقمنا بتقليل تيار الانحياز الأمامي إلى الصفر فإن الديود يتوقف عن التوصيل مباشرة.

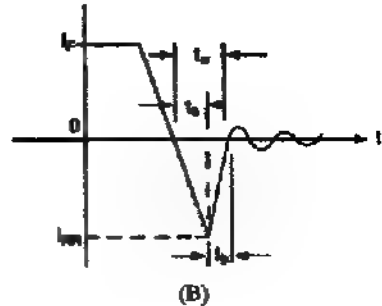
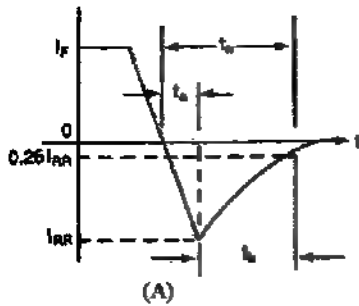
أما في حالة العمل الطبيعية أو بتطبيق جهد انحياز عكسي فإن الديود لا يتوقف عن التوصيل مباشرة وإنما سيستمر في التوصيل لفترة معينة نتيجة لوجود حاملات

الشحنة في الوصلة (p-n). وهذه الشحنات تحتاج إلى وقت معين حتى تتعادل فيما بينها.



الشكل (٢٠-١)

خوائص الثنيد من النوع الميكون أو الجرمانيوم في الانحياز الأمامي والعكسي ويسمى هذا الوقت بـ t_r (Reverse Recovery Time) وهو نوعان: - ناعم وحاد، كما هو مبين في الشكل (٢١-١).



الشكل (٧١-١)

الرمز الذي يحتاجه الديود للتواف A - النوع الحاد B - النوع الناعم

والزمن (t_{rr}) يقاس من نقطة وصول التيار إلى الصفر إلى القيمة التي يصبح فيها التيار ($0.25 I_{RR}$) حيث أن (I_{RR}) هو التيار العكسي الأعظم ويتألف هذا الزمن

من جزئين هما: -

حيث أن: - (t_a) هو زمن تفريغ جزء الشحنات في الوصلة ويمثل الزمن من نقطة الصفر للتيار إلى القيمة العظمى للتيار العكسي (I_{RR}).

(t_b) - وهو زمن تفريغ كامل الشحنات.

معامل التنعيم: - $Softness Factor (SF) = \frac{t_a}{t_b}$

القيمة العظمى للتيار العكسي: - $Peak Reverse Current I_{RR} = t_a \cdot \frac{di}{dt}$

الشحنة المخزنة: -

$$Storage Charge Q_{RR} = \frac{1}{2} I_{RR} t_a + \frac{1}{2} I_{RR} t_b = \frac{1}{2} I_{RR} t_{rr}$$

$$I_{RR} = 2 \frac{Q_{RR}}{t_{rr}} = t_a \cdot \frac{di}{dt} \Rightarrow t_a \cdot t_{rr} = 2 \cdot \frac{Q_{RR}}{di/dt} \quad (1.6)$$

إذا تم إهمال (t_b) وعلى اعتبار أن ($t_{rr} = t_a$) يكون: -

$$t_{rr} = \sqrt{\frac{2 \cdot Q_{RR}}{di/dt}} \Rightarrow I_{RR} = I_{RR} = \sqrt{2 \cdot Q_{RR} \frac{di}{dt}} \quad (1.7)$$

ومن العلاقة السابقة يمكن ملاحظة أن (I_{RR}, t_{rr}) تعتمد على كمية الشحنة

وكمية الشحنة في الديود تعتمد على تيار التحيز الأمامي للديود (I_F) .

المحددات (SF, Q_{RR}, I_{RR}) هي محدثات تصميم للديود وتعطى في النشرة الخاصة (إستمارة البيانات) (Data Sheet) بميزات للديود .

وكما أنه يوجد في الديود (Reveres Recovery Time) فإنه يوجد أيضاً

(Forward Recovery Time) في حالة كون الديود في حالة التحيز العكسي، وعند

تطبيق جهد التحيز أمامي عليه فإن الديود يحتاج إلى وقت معين (Forward

Recovery Time) حتى يستقر في حالة التحيز الأمامي.

والتأخر في سرعة استجابة الديود في حالة التحيز العكسي يسمى (Reverse

Recovery Time) ويحدث هذا التأخر نتيجة لظهور الجهد العكسي

وسرعة انفصال والوصل.

مثال:- لدينا ديود فيه $t_{rr} = 3\mu S$ ، $\frac{di}{dt} = 30 A/\mu S$ أوجد:-

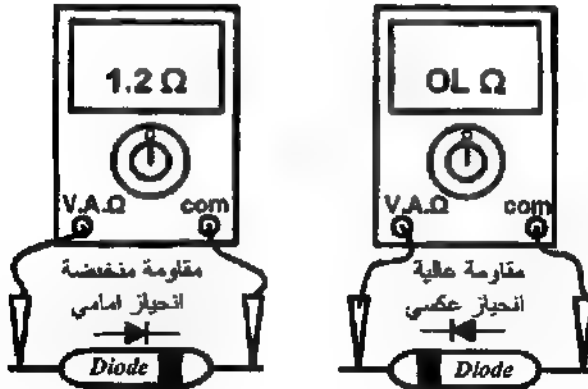
١- Storage Charge Q_{RR} ٢- Peak Revers Current I_{RR}

الحل:-

$$Q_{RR} = \frac{1}{2} \times \frac{di}{dt} t_{rr}^2 = 0.5 \times \frac{30}{10^{-6}} \times (3 \times 10^{-6})^2 = 135 \mu C$$

$$I_{RR} = \sqrt{2 \times Q_{RR} \times \frac{di}{dt}} = \sqrt{2 \times \frac{135}{10^{-6}} \times 30 \times 10^{-6}} = 90 A$$

تحديد صلاحية الديود:



الشكل (٢٢-١)

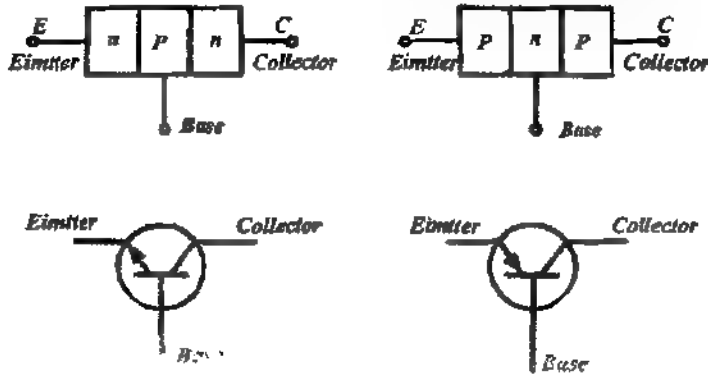
تحديد صلاحية الديود

عند فحص الديود للعادي باستخدام الأوميتر فإننا نعلم قطبية بطارية الجهاز أي يعتبر طرف (COM) موجباً والطرف (V.A.Ω) سالباً في حالة استخدام جهاز تشابهي (Analogue). أما في حالة استخدام جهاز رقمي (Digital) فيتم القراءة مباشرة كما هو موضح في الشكل (٢٢-١) بحيث إذا كان الديود منحازاً اتحيازاً أمامياً تكون قراءة الأوميتر منخفضة، أما إذا كان منحازاً اتحيازاً عكسياً تكون قراءة الأوميتر مرتفعة، أما إذا كانت قراءة جهاز الأوميتر في كلا الاتجاهين كبيرة أو صغيرة يكون للديود غير صالح.

١-٦-٢- الترانزستور Transistor

للترانزستور:- هو عنصر إلكتروني ثنائي الوصلة وثلاثي الأطراف يتركب من ثلاثة طبقات شبه موصلة. للطبقات الثلاثة غير متساوية وأحجامها تحدد نوعية

الترانزستور، يوضح الشكل (١-٢٣) نوعي الترانزستور العادي المعروف باسم الترانزستور ثنائي القطبية (Bipolar Transistor)



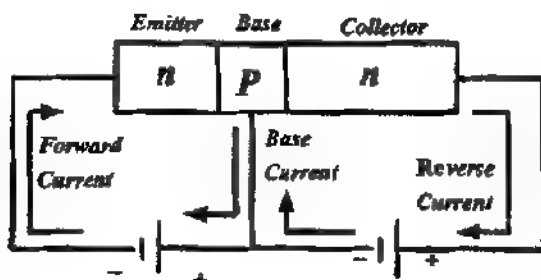
حيث أن الترانزستور هو:-

أ- الباعث (Emitter) (E):- طبقة متوسطة الحجم وتحتوي على كمية كبيرة من الشحنات (الإلكترونات في npn) والفجوات في (pnp) وتعد مصدر التيار الرئيسي في الترانزستور.

ب- القاعدة (Base) (B):- طبقة صغيرة الحجم محصورة بين طبقتي الباعث والمجمع، تحتوي على كمية ضئيلة من الشحنات، حيث أن معظم الشحنات القادمة من الباعث تمر من خلالها إلى المجمع دون استقرار.

ج- المجمع (Collector) (C):- طبقة واسعة جداً ولكنها تحتوي على كمية متوسطة من الشوائب (الشحنات) أقل من الباعث بكثير وأكثر من القاعدة. في الترانزستور العادي يوجد وصلتان، الوصلة الأولى بين طبقتي الباعث (E) والقاعدة (B) والوصلة الثانية بين المجمع (C) والقاعدة (B) وتتكشف كل

وصلة تماماً مثل وصلة الديود، ويمكن أن تعمل تحت حالتى التشغيل (الانحياز) الأمامية والعكسية أثناء عمل الترانزستور الطبيعي كما في الشكل (١-٢٤).



الشكل (١-٢٤)

ترانزستور وصلة (npn)

وصلة للباعث (E) والقاعدة (B):- في حالة التشغيل (الانحياز) الأمامي تتحرك الكثرونات بتيار عالي القوة باتجاه القاعدة (B) من خلال الوصلة، حيث يطابق عمل هذه الوصلة لوحدها عمل الديود.

وصلة القاعدة (B) والمجمع (C):- في حالة الانحياز العكسي فإذا تم تشغيل هذه الوصلة لوحدها فإنها تنصرف كديود في حالة التشغيل العكسي ولا يمر تيار قطعياً وإنما يمر تيار قليل بسيط (تيار التمرير).

وبالتالي فإنه عند تشغيل الوصلتين معاً فإننا نحصل على تشغيل الترانزستور الكامل.

لكي يعمل الترانزستور في الدائرة الكهربائية لا بد من توصيل الفولتيات إلى أطرافه المختلفة بحيث تكون وصلة القاعدة-الباعث في حالة انحياز أمامي بينما تكون وصلة القاعدة المجمع في حالة انحياز عكسي. ونتيجة لذلك يعمل الترانزستور وتظهر علاقة معينة بين فولتية مدخل دارته وفولتية مخرجها وكذلك

التيار في المدخل والمخرج، هذه العلاقات بين المتغيرات المختلفة أثناء التشغيل يمكن قياسها ومعرفة تغير إحداها بالنسبة للآخر. ورسم العلاقات البيانية بين هذه المتغيرات، وبذلك نحصل على منحنيات الخواص للترانزستور.

تطبيقات الترانزستور من حيث الاستخدام :-

١- الترانزستورات الخطية:- هي ترانزستورات مصممة للتطبيقات الخطية كتضخيم الفولتيات المتعدية للمستوى.

٢- ترانزستورات التبديل:- هي ترانزستورات مصممة لدوائر التبديل.

٣- ترانزستورات القدرة:- هي ترانزستورات تعمل على مستويات كبيرة من الطاقة (تقسم تلك المكونات إلى ترانزستورات الترددات السمية والترددات الراديوية).

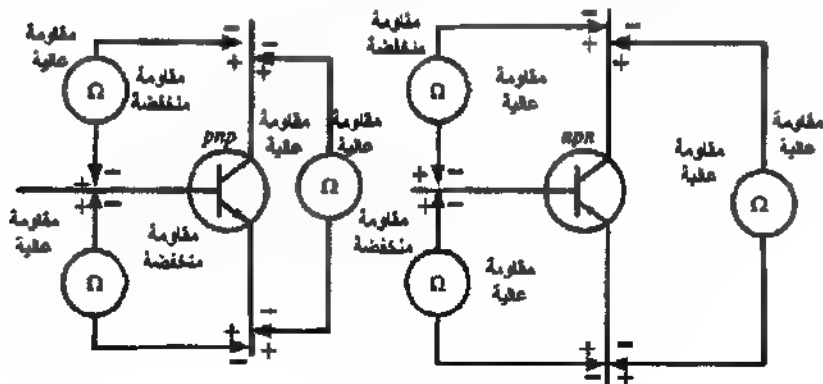
٤- ترانزستورات الترددات السمية:- هي ترانزستورات مصممة خصيصاً للدوائر التي تنتج ترددات عالية.

تحديد أطراف الترانزستور والتأكد من صلاحيته باستخدام الأوميتر:

يقصد بتحديد أطرافه معرفة الباعث والقاعدة والمجمع، وذلك باستخدام جهاز فاحص الترانزستور، إلا أن هذا الجهاز لا يكون متوفراً في أغلب الأحيان. فنستخدم جهاز الأوميتر بدلاً عن ذلك.

تطلق هذه الطريقة من كون الترانزستور يتكون من ثنائيين متعاكسين، وتعتمد على خاصية الثنائي بوجود مقاومة أمامية منخفضة له ومقاومة عكسية عالية جداً. وباستخدام جهاز الأوميتر يتم قياس المقاومات بين أطراف الترانزستور المختلفة بحيث تقاس قيمتي المقاومة بين كل طرفين. ومن خلال هذه القيم وقطبيات القياس في الحالات المختلفة يتم التعرف على صلاحية الترانزستور أو تحديد


نوعيته (PNP , NPN) وأطرافه. والشكل (١-٢٥) يبين حالة المقاومات بين أطراف الترانزستور المختلفة عندما يكون الترانزستور سليماً كلاً حسب نوعه.



الشكل (١-٢٥)

تحديد نوع الترانزستور وصلاحيته

الوحدة الثانية



دوائر التقويم
باستخدام الديودات

الوحدة الثانية

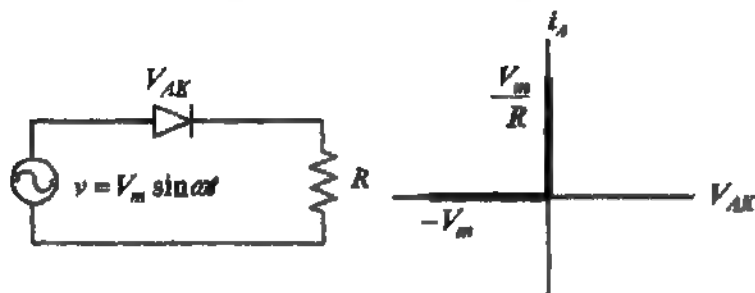
دوائر التقويم باستخدام الديودات

Rectifiers by Using Diodes

١-٢ دوائر المفاتيح والديودات

Circuit with Switches and Diodes

الديود المثالي (Ideal Diode) مقاومته الداخلية تساوي الصفر بالنسبة لتيار المهبط الموجب (i_A)، وملائهية لتيار المهبط بالانحياز العكسي، وبالتالي فإن الديود يوصل إذا كان جهد المصدر (v) موجباً وجهد (المهبط - المصدر) (V_{AK}) مساوياً للصفر ($V_{AK} = 0$). ولا يوصل الديود إذا كان جهد المصدر أو جهد (V_{AK}) سالبين. وبالتالي حسب الشكل (١-٢) فإن نقطة عمل الديود يمكن أن تقع على المحور الموجب لتيار المهبط (i_A) ضمن المجال $(0 \leq i_A \leq V_m/R)$. أو على المحور السالب للجهد (V_{AK}) ضمن المجال $(0 \geq V_{AK} \geq -V_m)$.



الشكل (١-٢)

دائرة الديود المثالي مع خواصه في الانحياز الامامي والعكسي

٢-١-١-٢- المفاتيح ومصدر التيار المستمر:-

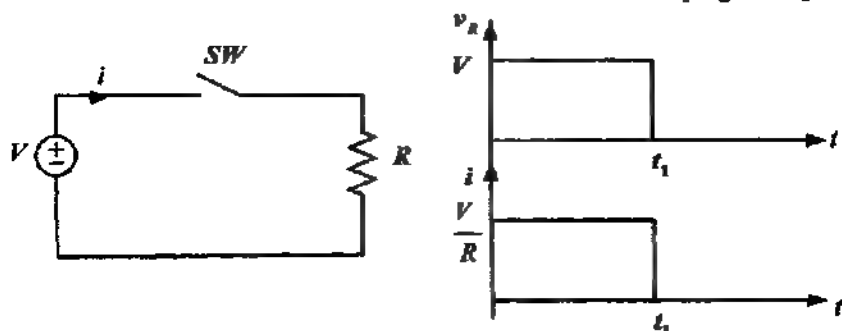
٢-١-١-٢- دائرة حمل مادي ومصدر تيار مستمر

Resistive Load Circuit

الشكل (٢-٢) يبين دائرة حمل مادي موصول مع مصدر تيار مستمر من خلال مفتاح، عند غلق المفتاح (SW) عند ($t=0$)، فإن التيار يزداد لحظياً إلى أقصى قيمة له. وعند فتح المفتاح فإن التيار يهبط لحظياً إلى الصفر عند الزمن ($t=t_1$). حيث تكون قيمة التيار:-

$$i = \frac{V}{R} \quad (2.1)$$

ومن الملاحظ انه عند فتح وغلق المفتاح في هذه الدائرة عدم حدوث شرارة كهربائية، بسبب عدم وجود أي طاقة مخزنة في المقاومة. وفرق الجهد على طرفي المفتاح في حالة للفصل ($V_s = V$)



الشكل (٢-٢)

دائرة الحمل المادي وشكل الإشارة الخارجة

٢-١-١-٢ دائرة حمل مادي سعوي

RC Load Circuit

الدائرة المبينة في الشكل (٢-٢) عند غلق المفتاح عند $(t = 0)$ ، وبتطبيق

قانون كيرشوف للجهد نجد أن :-

$$V = v_C + v_R = \frac{1}{C} \int i dt + R i \quad (2.2)$$

وعند إجراء عملية التفاضل على المعادلة نجد أن :-

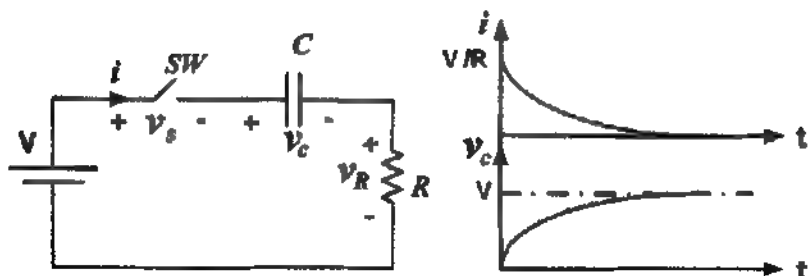
$$0 = \frac{i}{C} + \frac{di}{dt} R \quad (2.3)$$

ويقسم طرفي المعادلة (٢-٢) على (R) نصبح :-

$$\frac{di}{dt} + \frac{i}{CR} = 0 \quad (2.4)$$

وهي معادلة تفاضلية من الدرجة الاولى ويكون حلها من الشكل :-

$$i = A e^{-t/RC} \quad (2.5)$$



الشكل (٢-٢)

دائرة حمل مادي سعوي وشكل الإشارة الخارجة

يتم إيجاد قيمة الثابت (A) من الشروط الابتدائية أي عند $(t = 0)$. عند بداية عملية

التوصيل، على اعتبار أن المكثف غير مشحون بشحنة سابقة، فإن قيمة الجهد على

طرفي المكثف ومعطى بالعلاقة :-

$$v_c = \frac{q}{C}$$

حيث أن (q): هي الشحنة بين طرفي المكثف. (C): سعة المكثف . فإنه عند الشروط الابتدائية في الحالة العابرة عند (t = 0) فإن:-

$$V = v_R = Ri$$

$$\therefore i = \frac{V}{R} \quad (2.6)$$

بالتعويض في المعادلة (٥-٢) تكون قيمة الثابت (A) معاوية:-

$$A = \frac{V}{R}$$

وبالتعويض في المعادلة (٥-٢) فإن قيمة التيار تعطى بالمعادلة:-

$$i = \frac{V}{R} e^{-t/RC} \quad (2.7)$$

نلاحظ من المعادلة (٧-٢) أن مقاومة الدائرة تكون قليلة، وبالتالي فإنه سيتم سحب تيار عالي في البداية وذلك لفترة قصيرة. علماً بأن التيار هنا يكون متقدم على الفولتية بزاوية مقدارها (90°).

٢-١-١-٣ دائرة حمل ملدي حتي

RL Load Circuit

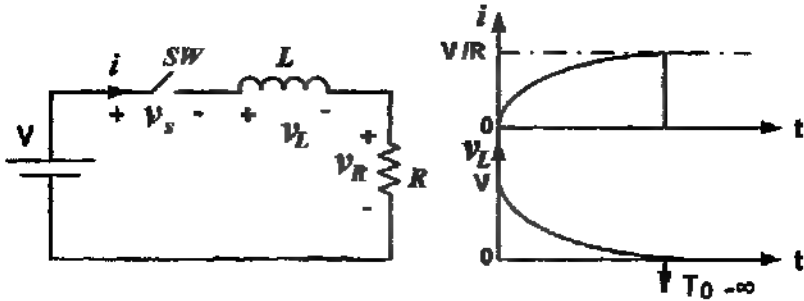
عند غلق المفتاح في الدائرة المبينة في الشكل (٤-٢) وتطبيق قانون

كيرشوف للجهد نجد أن:-

$$V = v_L + v_R = L \frac{di}{dt} + Ri \quad (2.8)$$

وبقسمة المعادلة على المحاثة (L) تصبح المعادلة :-

$$\frac{V}{L} = \frac{di}{dt} + \frac{R}{L} i \quad (2.9)$$



الشكل (٢-٤)

دائرة حمل حثي ولدي شكل الإشارة الخارجة

يكون التيار هنا متأخر عن الفولتية بزاوية مقدارها (90°) ، حيث يكون التيار الكلي عبارة عن مركبتين هما المركبة الاجبارية (Forced or Steady State) (i_F) وتعمل حالة الدائرة عند غلق المفتاح لفترة زمنية طويلة، والمركبة الطبيعية الحرة (Natural) (i_N) الناتجة عن فصل مصدر التغذية عن الدائرة. ويساوي التيار حاصل جمع هاتين المركبتين:-

$$i = i_F + i_N$$

$$\frac{di}{dt} + \frac{R}{L}i = \frac{V}{L}$$

يتم الحصول على المركبة الاجبارية عندما $\left(\frac{di}{dt} = 0\right)$ ، وبالتعويض في المعادلة (2.9) فإن:-

$$0 + \frac{R}{L}i = \frac{V}{L}$$

$$\therefore i_F = \frac{V}{R}$$

ونحصل على المركبة الطبيعية للتيار عند فصل جهد التغذية عن الدائرة، وبالتالي يمكن كتابة العلاقة التالية التي تمثل الدائرة في هذه الحالة:-

$$\frac{di_N}{dt} + \frac{R}{L} i_N = 0 \quad (2.10)$$

وهي معادلة تفاضلية حلها يكون على الشكل:-

$$\therefore i_N = A e^{-(R/L)t} \quad (2.11)$$

قيمة التيار الكلي يعطى بالعلاقة:-

$$i = i_F + i_N \quad (2.12)$$

$$i = \frac{V}{R} + A e^{-(R/L)t} \quad (2.13)$$

يتم إيجاد قيمة الثابت (A) من الشروط الابتدائية، أي عند (t = 0) فإن التيار (i = 0) وبالتعويض بالمعادلة (٢-١٣) فإن:-

$$0 = \frac{V}{R} + A e^{-(R/L)t}$$

$$\therefore A = -\frac{V}{R}$$

وبتعويض قيم الثابت (A) في المعادلة (٢-١٣) نحصل على قيمة التيار الكلي للدائرة:-

$$i = \frac{V}{R} - \frac{V}{R} e^{-(R/L)t} \quad (2.14)$$

$$i = \frac{V}{R} \left[1 - e^{-(R/L)t} \right]$$

ولإيجاد قيمة الفولتية على طرفي المحاثية:-

$$V_L = L \frac{di}{dt}$$

$$V_L = L \left[\frac{V}{R} \left[0 + \left(\frac{R}{L} \right) e^{-(R/L)t} \right] \right]$$

$$= \frac{LV}{R} e^{-(R/L)t}$$

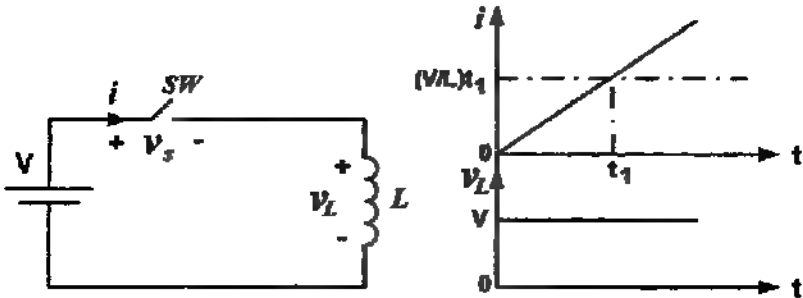
$$V_L = V e^{-(R/L)t} \quad (2.15)$$

عند الزمن (t_1) ونتيجة لتخزين الطاقة (طاقة مغناطيسية)، سوف يمر تيار عالي مما يؤدي إلى وجود جهد عالي. وبذلك سوف تحدث الشرارة الكهربائية على المفتاح بسبب كون مقاومة الملف قليلة، وللتخلص منها يجب أن نجعل قيمة مقاومة الملف كبيرة جداً.

٢-١-١-٤ دائرة حمل حثي نقي

Inductive Load Circuit

الدائرة مبينة في الشكل (٢-٥).



الشكل (٢-٥)

لفترة حمل حثي نقي وشكل الإشارة الخارجة

في هذه الحالة ممانعة المحاكاة تكون كبيرة، ولكن مقاومتها قليلة جداً تصل إلى الصفر $(R_L = 0)$. عند إغلاق المفتاح في اللحظة $(t = 0)$ ويتطبيق قانون كيرشوف للجهد فإن:-

$$V = L \frac{di}{dt} \quad (2.16)$$

وهي معادلة تفاضلية من الدرجة الاولى يمكن إيجاد حلها بطريقة فصل المتغيرات :-

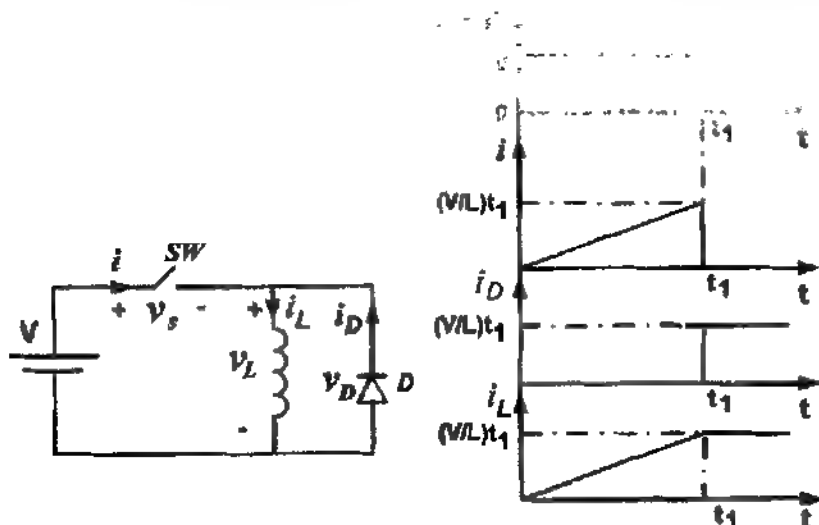
$$di = \frac{V}{L} dt$$

وبمكاملة الطرفين وعلى اعتبار أن الشروط الابتدائية للجهد على طرفي الملف تساوي الصفر، فإن قيمة التيار تعطى بالعلاقة:-

$$i = \frac{V}{L} t \quad (2.17)$$

عدد فتح المفتاح سوف يمر تيار وجهد عاينان، وبذلك سوف تحدث الشرارة الكهربائية وتخلص من هذه الحالة يتم وصل ديود مثالي على التوازي مع الملف

نفسه ٨٠-٨٢، يمتحن تيار الاستثارة $i_{\text{exc}} = 100 \text{ mA}$.



الشكل (٦-٢)

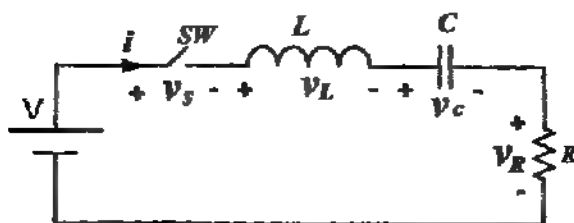
دائرة حمل حتى مع بيود الإطلاق الحر

إذا فتح المفتاح عند الزمن (t_1) فإن الطاقة المخزنة في الملف تكون عبارة عن قوة دافعة كهربية عكسية تجعل للديود في حالة الإحتياز الامامي، وبالتالي ستمر من خلال الديود وتعود إلى الملف ولا ترجع إلى المفتاح. وبذلك نجد هنا عدم حدوث أي شرارة كهربية. ويتم للتخلص من الطاقة المحتجزة في الملف والديود عن طريق مروحة التبريد المحيطة أو باستخدام إحدى دوائر إعادة الطاقة المحتجزة إلى المصدر.

٢-١-١-٥- دائرة حمل مادي حتى سعوي

RLC Load Circuit

عند غلق المفتاح (SW) عند الزمن $(t=0)$ ، كما في الدائرة المبينة في الشكل (٧-٢) وبتطبيق قوانين كيرشوف للجهد نحصل على:-



الشكل (٧-٢)

دائرة حمل مادي حتى سعوي

$$V = v_L + v_C + v_R = L \frac{di}{dt} + \frac{1}{C} \int_0^t i dt + Ri \quad (2.18)$$

باشتقاق المعادلة (١٨-٢) نحصل على:-

$$0 = L \frac{d^2 i}{dt^2} + \frac{i}{C} + R \frac{di}{dt} \quad (2.19)$$

بقسمة المعادلة على (L) نحصل على:-

$$\frac{d^2 i}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{di}{dt} + \frac{1}{LC} = 0 \quad (2.20)$$

المركبة الإجبارية للتيار يتم الحصول عليها عندما يكون:

$$\frac{di}{dt} = 0 \Rightarrow \frac{d^2 i}{dt^2} = 0$$

من المعادلة (2.20) نجد أنها من الدرجة الثانية، لذلك فإن المركبة الاجبارية للتيار تكون مساوية للصفر ($i_F = 0$).

وهذا واضح من الدائرة حيث أن بعد مرور فترة زمنية كافية لشحن المكثف، فإن قيمة فرق الجهد على طرفي المكثف سوف يصبح مساوي لجهد المصدر وبالتالي فإن قيمة التيار العار خلال الدائرة يساوي الصفر.

المركبة الطبيعية للتيار تمثل قيمة التيار الكلي الذي يمكن إيجاده من المعادلة التفاضلية التالية:-

$$\frac{d^2 i_N}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{di_N}{dt} + \frac{i_N}{LC} = 0 \quad (2.21)$$

ويكون حل هذه المعادلة على الشكل:-

$$i_N = A_1 e^{S_1 t} + A_2 e^{S_2 t}$$

حيث أن (S_1, S_2) هي جذور المعادلة المميزة.

$$S^2 + \frac{R}{L} S + \frac{1}{LC} = 0 \quad (2.22)$$

ومن أجل إيجاد الجذور نستخدم المميز:-

$$S_1, S_2 = \frac{-R}{2L} \mp \sqrt{\left(\frac{R}{2L}\right)^2 - \frac{1}{LC}} \quad (2.23)$$

وحيث أن زيتا تمثل عامل التخميد (ζ) (Damping Factor) مساوي :-

$$\zeta = \frac{R}{2L}$$

وأن تردد الرنين (Resonant Frequency) مساوي :-

$$\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$$

وبالتالي فإن :-

$$S_1, S_2 = -\zeta \pm \sqrt{\zeta^2 - \omega_0^2} \quad (2.24)$$

وجذرا المعادلة هما :-

$$S_1 = -\zeta - \sqrt{\zeta^2 - \omega_0^2}$$

$$S_2 = -\zeta + \sqrt{\zeta^2 - \omega_0^2}$$

ولإيجاد الحل العام للتيار من هذه الدائرة فإنه لا بد من مناقشة الحالات التالية:

١- إذا كانت ($\zeta = \omega_0$) في هذه الحالة يكون للمعادلة جذران حقيقيان

متساويان، وتدعى الدائرة في هذه الحالة بالتخميد الحرج. وحل المعادلة

التفاضلية يكون على الشكل :-

$$i_N = (A_1 + A_2 t) e^{\delta t} \quad (2.25)$$

٢- إذا كانت ($\zeta > \omega_0$) في هذه الحالة يكون للمعادلة جذران حقيقيان مختلفان،

وتدعى الدائرة في هذه الحالة بالتخميد فوق الحرج (Over Damping).

وحل المعادلة التفاضلية يكون على الشكل :-

$$i_N = A_1 e^{\delta_1 t} + A_2 e^{\delta_2 t} \quad (2.26)$$

٣- إذا كانت ($\zeta < \omega_0$) في هذه الحالة يكون للمعادلة جذران مترافقان

تخيليان، وتدعى الدائرة بالتخميد تحت الحرج (Under Damping).

وحل المعادلة التفاضلية يكون على الشكل :-

$$S_1, S_2 = -\zeta \mp j\omega_r \quad (2.27)$$

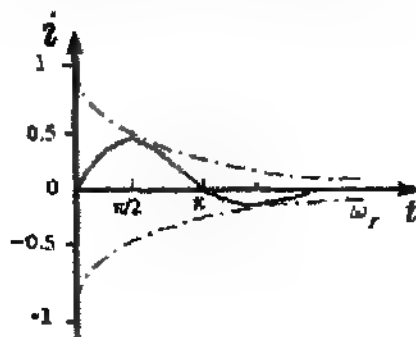
حيث أن (ω_r) (Damped Resonant Frequency) وتساوي:-

$$\omega_r = \sqrt{\omega_0^2 - \zeta^2}$$

وحل للمعادلة يكون على الشكل:-

$$\therefore i_N = e^{-\zeta t} [A_1 \cos \omega_r t + A_2 \sin \omega_r t] \quad (2.28)$$

وهي عبارة عن موجة (Damped Sinusoidal) كما في الشكل (٨-٢). ومرة أخرى يمكن إيجاد قيم الثوابت (A_1, A_2) من الظروف الابتدائية.



الشكل (٨-٢)

شكل الإشارة الخارجة

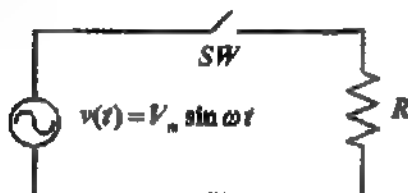
٢-١-٢-٢ المفتاح ومصدر التيار المتناوب

AC Source and Switches

٢-١-٢-١ دائرة حمل مادي

R - Load Circuit

الدائرة المبينة في الشكل (٩-٢) تحتوي على مصدر تيار متناوب ومفتاح مع حمل مادي.



الشكل (٢-١)

دائرة مصدر تيار مقارب ومفتاح مع حمل مادي

التيار المار خلال هذه الدائرة عند إغلاق المفتاح في اللحظة ($t = 0$) يمثل المركبة الاجبارية للتيار والتي تعطى بالعلاقة:-

$$i_F = \frac{v(t)}{R} = \frac{V_m \sin \omega t}{R} \quad (2.29)$$

للمركبة الطبيعية للتيار في هذه الحالة تساوي الصفر لعدم وجود عناصر مخزنة للطاقة في الدائرة.

$$i_N = 0$$

وبالتالي فإن القيمة الكلية للتيار تساوي:-

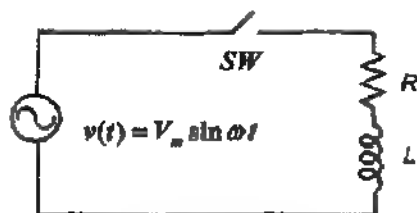
$$i(t) = i_F + i_N = \frac{V_m \sin \omega t}{R} \quad (2.30)$$

٢-١-٢-٢ دائرة حمل مادي حثي

RL - Load Circuit

الدائرة المبينة في الشكل (٢-١٠) تحتوي على مصدر تيار مقارب ومفتاح

مع حمل مادي موصول على التوالي مع ملف.



الشكل (٢-١٠)

دائرة مصدر تيار متناوب ومفتاح مع حمل مادي حتى

ويعطى قانون كيرشوف للجهد نحصل على:-

$$L \frac{di}{dt} + Ri = V_m \sin \omega t \quad (2.31)$$

المركبة الإيجابية تمثل التيار المار في الدائرة عند إغلاق المفتاح في اللحظة

($t = 0$) وتعطى العلاقة:-

$$i_F = \frac{V_m \sin(\omega t - \phi)}{Z} \quad (2.32)$$

حيث أن (ϕ): هي زاوية فرق الطور بين الجهد والتيار وتساوي:-

$$\phi = \tan^{-1} \frac{X_L}{R} = \tan^{-1} \frac{\omega L}{R} \quad (2.33)$$

وأن (Z): هي معانعة الدائرة وتساوي:-

$$Z = \sqrt{R^2 + X_L^2}$$

يتم الحصول على المركبة الطبيعية للتيار بعد فصل مصدر التغذية عن الدائرة

وتحسب من حل المعادلة التفاضلية التالية:-

$$L \frac{di_N}{dt} + Ri_N = 0$$

وحل المعادلة التفاضلية هو من الشكل:-

$$i_N = A e^{-t \frac{R}{L}} \quad (2.34)$$

قيمة التيار الكلي المار في الدائرة هي عبارة عن مجموع المركبتين الاجبارية والطبيعية ونساوي:-

$$i(t) = i_F + i_N = \frac{V_m \sin(\omega t - \phi)}{Z} + A e^{-t \frac{R}{L}} \quad (2.35)$$

ويتم احتساب قيمة الثابت (A) من الشروط الابتدائية.

٢-١-٢-٣ دائرة حمل مادي سعوي

RC - Load Circuit

الدائرة المبينة في الشكل (٢-١١) تحتوي على مصدر تيار متناوب ومفتاح

مع حمل مادي موصل على التوالي مع مكثف.

ويطبق قوانين كيرشوف للجهد نحصل على:-

$$Ri + \frac{1}{C} \int i dt = V_m \sin \omega t \quad (2.36)$$

المركبة الإجبارية للتيار يتم الحصول عليها عند إغلاق المفتاح في اللحظة ($t = 0$) ونعطي العلاقة:-

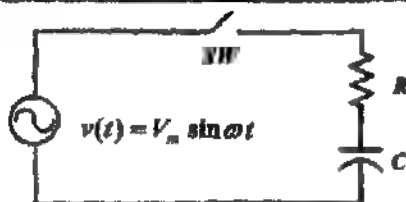
$$i_F = \frac{V_m \sin(\omega t + \phi)}{Z} \quad (2.37)$$

حيث أن (ϕ):- هي زاوية فرق الطور بين الجهد والتيار ونساوي:-

$$\phi = \tan^{-1} \frac{X_C}{R} = \tan^{-1} \frac{1}{R \omega C} \quad (2.38)$$

وأن (Z):- هي ممانعة الدائرة ونساوي:-

$$Z = \sqrt{R^2 + \left(\frac{1}{\omega C} \right)^2}$$



الشكل (٢-١١)

دائرة مصدر تيار متناوب ومفتاح مع حمل مادي سعوي

المركبة الطبيعية للتيار، يتم الحصول عليها بعد فصل مصدر التغذية عن الدائرة وتُصَب من المعادلة التفاضلية التالية:-

$$Ri_N + \frac{1}{C} \int i_N dt = 0 \quad (2.39)$$

باشتقاق العلاقة وعلى اعتبار أن القيمة الابتدائية للجهد على طرفي المكثف تساوي الصفر تحصل على:-

$$R \frac{di_N}{dt} + \frac{1}{C} i_N = 0 \Rightarrow \frac{di_N}{dt} + \frac{1}{RC} i_N = 0 \quad (2.40)$$

وهي معادلة تفاضلية من الدرجة الأولى وحلها يكون على الشكل التالي:-

$$i_N = A e^{-t \cdot \frac{1}{RC}} \quad (2.41)$$

قيمة التيار الكلي المار في الدائرة عبارة عن مجموع المركبتين الاجبارية والطبيعية وتساوي:-

$$i(t) = i_F + i_N = \frac{V_m \sin(\omega t + \phi)}{Z} + A e^{-t \cdot \frac{1}{RC}} \quad (2.42)$$

ويتم لحساب قيمة الثابت (A) من الشروط الابتدائية.

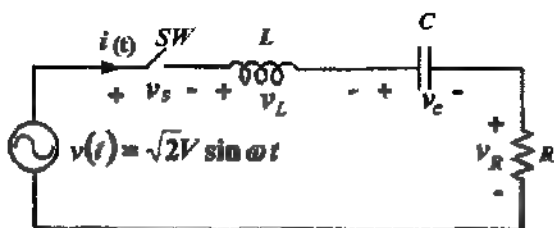
٢-١-٢- دائرة حمل حتى سعوي

RLC - Load Circuit

من الدائرة المبينة في الشكل (٢-١٢) فإن فولتية المصدر لدائرة حمل سعوي حتى سعوي تساوي:-

$$v(t) = \sqrt{2}V \sin \omega t$$

حيث أن (V) :- هي القيمة الفعالة لجهد المصدر.



الشكل (٢-١٢)

دائرة حمل سعوي حتى سعوي ومصدر تيار متناوب

عند غلق المفتاح (SW) عند الزمن $(t = 0)$ ، وحسب قانون كيرشوف فإن:-

$$\sqrt{2}V \sin \omega t = L \frac{di}{dt} + \frac{1}{C} \int i dt + Ri \quad (2.43)$$

وعند اشتقاق المعادلة وقسمتها على (L) تصبح:-

$$\frac{d^2 i}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{di}{dt} + \frac{1}{LC} i = \frac{\sqrt{2}V\omega}{L} \cos \omega t \quad (2.44)$$

مركبة التيار الاجبارية تعطى بالعلاقة:-

$$i_F = \frac{V_{\text{res}}}{Z} = \frac{\sqrt{2} V \sin(\omega t - \phi)}{\left[R^2 + \left(\omega L - \frac{1}{\omega C} \right)^2 \right]^{1/2}} \quad (2.45)$$

حيث أن :-

$$\phi = \tan^{-1} \frac{\omega L - \frac{1}{\omega C}}{R}$$

$$Z = \sqrt{R^2 + (X_L - X_C)^2}$$

مركبة التيار الطبيعية الناتجة عن فصل مصدر التغذية عن الدائرة وباستخدام ناتج حل المعادلة التفاضلية نحصل على:

$$\frac{d^2 i_N}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{di_N}{dt} + \frac{1}{LC} i_N = 0$$

باستخدام تحويلات لابلاس وحل المعادلة من الشكل:-

$$S^2 + \frac{R}{L} S + \frac{1}{LC} = 0$$

على اعتبار أن جذور المعادلة المميزة هي جذور حقيقية مختلفة ($\zeta > \omega_0$)، فإن:-

$$i_N = i = A_1 e^{s_1 t} + A_2 e^{s_2 t} \quad (2.46)$$

والقيمة الكلية للتيار تعطي بالعلاقة:-

$$i = i_F + i_N = \frac{\sqrt{2} V \sin(\omega t - \phi)}{\left[R^2 + \left(\omega L - \frac{1}{\omega C} \right)^2 \right]^{1/2}} + A_1 e^{s_1 t} + A_2 e^{s_2 t} \quad (2.47)$$

وكما هو في حالة التيار المباشر نجد قيم الثوابت (A_1, A_2) من الظروف الابتدائية.

٢-٢- تحليلات فوريير

Fourier Analysis

في الحالة المستقرة للدوائر الكهربائية يكون جهد المخرج لمحول القدرة

عبارة عن موجة دورية (Periodic Function) مع الزمن ويعطى بالعلاقة:-

$$v_o(t) = v_o(t + T)$$

حيث أن (T) :- هو الزمن الدوري، إذا كان $(T = 2\pi)$ فإن :-

$$T = \frac{1}{f} \quad , \quad \omega = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$$

$$v_o(\omega t) = v_o(\omega t + 2\pi)$$

وتتص نظرية فوريير أن أي موجة دورية يمكن أن توصف أو تحلل بواسطة مقدار ثابت ومجموع غير متناهي من سلاسل الجيب وجيب التمام من أجل تردد $(n\omega)$ ، حيث أن (n) هو عدد صحيح ويعبر عنها بالشكل التالي :-

$$v_o(t) = a_o + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \cos n\omega t + \sum_{n=1}^{\infty} b_n \sin n\omega t \quad (2.48)$$

وقيم الثوابت (b_n, a_n, a_o) تعطي بالعلاقات التالية :-

$$a_o = \frac{1}{T} \int_0^T v(t) d\omega t = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} v(t) d\omega t \quad (2.49)$$

$$a_n = \frac{2}{T} \int_0^T v(t) \cos n\omega t d\omega t = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v(t) \cos n\omega t d\omega t \quad (2.50)$$

$$b_n = \frac{2}{T} \int_0^T v(t) \sin n\omega t d\omega t = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v(t) \sin n\omega t d\omega t \quad (2.51)$$

وهناك شكل آخر للتعبير عن سلسلة فوريير بالشكل التالي :-

$$v_o(t) = a_o + \sum_{n=1}^{\infty} c_n \sin(n\omega t + \phi) \quad (2.52)$$

حيث أن :-

$$a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t = \sqrt{a_n^2 + b_n^2} \left[\frac{a_n}{\sqrt{a_n^2 + b_n^2}} \cos n\omega t + \frac{b_n}{\sqrt{a_n^2 + b_n^2}} \sin n\omega t \right] = \sqrt{a_n^2 + b_n^2} [\sin \phi_n \cos n\omega t + \cos \phi_n \sin n\omega t] = \sqrt{a_n^2 + b_n^2} [\sin(n\omega t + \phi_n)] = c_n \sin(n\omega t + \phi_n) \quad (2.53)$$

حيث أن :-

$$\phi_n = \tan^{-1} \frac{a_n}{b_n} \quad (2.54)$$

c_n :- تمثل القيمة العظمى لمفكوك رقم (n) لجهد المخرج.

ϕ_n :- تمثل زاوية التأخير لمفكوك رقم (n) لجهد المخرج.

وهناك بعض الحالات الخاصة للموجات التي يتم تحليلها باستخدام فورير نورد منها بعض الامثلة:-

١- الموجة التناظرية التي يكون فيها للنصف الموجب مرآة للنصف السالب، وإزاحة طورية يساوي نصف الزمن الدوري.
لهذه الموجة يكون:-

$$a_0 = 0$$

$$a_n = \frac{2}{T} \int_0^T v(t) \cos n\omega t d\omega t = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v(\omega t) \cos n\omega t d\omega t \quad (2.55)$$

$n = 1, 3, 5, \dots$

$$b_n = \frac{2}{T} \int_0^T v(t) \sin n\omega t d\omega t = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v(\omega t) \sin n\omega t d\omega t \quad (2.56)$$

$n = 1, 3, 5, \dots$

$$v_o(t) = \sum_{n=1,3,5,\dots}^{\infty} c_n \sin(n\omega t + \phi) \quad (2.57)$$

٢- الموجة الفردية (Odd Wave): - وهي موجة تحقق العلاقة: -

$$f(-t) = -f(t)$$

ويكون: -

$$\int_{-T/2}^{T/2} f(t) dt = 0 \quad (2.58)$$

في هذه الموجة تعطى العلاقات كما يلي: -

$$a_0 = a_n = 0$$

$$b_n = \frac{4}{T} \int_0^{T/2} v(t) \sin n\omega t d\omega t$$

$$v_o(t) = \sum_{n=1}^{\infty} b_n \sin n\omega t$$

$$v_o(t) = b_1 \sin \omega t + b_2 \sin 2\omega t + b_3 \sin 3\omega t + \dots \quad (2.59)$$

إذا كان $(T = 2\pi)$ فإن: -

$$b_n = \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} v(t) \sin n\omega t d\omega t \quad (2.60)$$

٣- الموجة الزوجية (Even Wave): - هي موجة تحقق الشرط: -

$$f(-t) = f(t)$$

وفي هذا النوع من الموجات يكون قيمة الثابت $(b_n = 0)$ ، ويعطى كل من الثوابت

(a_0, a_n) بالعلاقات التالية: -

$$a_0 = \frac{2}{T} \int_0^{T/2} v_o(t) dt \quad (2.61)$$

$$a_n = \frac{4}{T} \int_0^{T/2} v_o(t) \cos n\omega t d\omega t, \quad n = 1, 2, 3, \dots \quad (2.62)$$

من أجل $(T = 2\pi)$ فإن:-

$$a_0 = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} v_o(t) dt$$

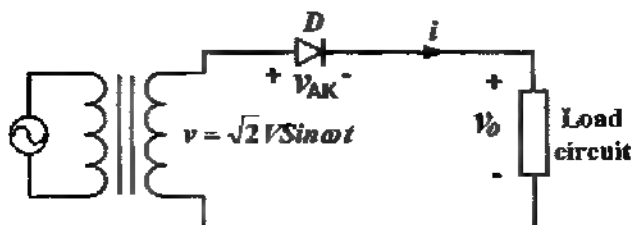
$$a_n = \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} v_o(t) \cos n\omega t d\omega t, \quad n = 1, 2, 3, \dots$$

$$v_o(t) = a_0 + a_1 \cos \omega t + a_2 \cos 2\omega t + a_3 \cos 3\omega t + \dots \quad (2.63)$$

٢-٢-١- تحليل فوريير لدائرة تقويم أحادية للطور نصف موجة

للدائرة الموضحة في الشكل (٢-١٣) يسري التيار عندما يكون:-

$$(v - v_o > 0), \quad v_{AK} = 0$$



الشكل (٢-١٣)

دائرة موحد نصف موجة

ويمكن وصف فولتية التقويم حسب تحليل فوريير كما يلي:

$$v_o = V_o + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \sin n\omega t + \sum_{n=1}^{\infty} b_n \cos n\omega t \quad (2.64)$$

الزاوية التي يبدأ عندها للديود بالتوصيل تسمى زاوية القدح (α) (Firing angle)

والزاوية التي يفصل عندها للديود تسمى زاوية الإخماد (β) (Extinction angle)

وبالتالي فإن زاوية التوصيل (γ) (Conduction angle) تساوي:-

$$\gamma = \beta - \alpha \quad [rad] \quad (2.65)$$

وللديود فإن $(\alpha = 0)$ وان $(\gamma = \beta)$ ، حيث تعتمد زاوية التخميد (β) على طبيعة

الحمل.

ولإيجاد القيمة المتوسطة للفولتية والتي يطلق عليها أحياناً بفولتية التيار المباشر :-

$$\begin{aligned} V_o &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} v_o d(\omega t) \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\beta} v_o d(\omega t) \end{aligned} \quad (2.66)$$

قيم معاملات سلسلة فوريير :-

$$a_n = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v_o \sin n\omega t d(\omega t) = \frac{1}{\pi} \int_{\alpha}^{\beta} v_o \sin n\omega t d(\omega t) \quad (2.67)$$

$$b_n = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v_o \cos n\omega t d(\omega t) = \frac{1}{\pi} \int_{\alpha}^{\beta} v_o \cos n\omega t d(\omega t) \quad (2.68)$$

القيمة الفعالة لجهد التوافقية (n^{th}) تعطى بالعلاقة :-

$$V_{nR} = \frac{1}{\sqrt{2}} [a_n^2 + b_n^2]^{1/2} \quad (2.69)$$

القيمة الفعالة لجهد الخرج (الجهد المقوم) لذالة الدورية هي:

$$V_R = \left[\frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\beta} v_o^2 d(\omega t) \right]^{1/2} = [V_o^2 + \sum V_{nR}^2]^{1/2} \quad (2.70)$$

ويعطى جهد التموج بالعلاقة (القيمة الفعالة لكل التوافقيات) :-

$$V_{RI} = [\sum V_{nR}^2]^{1/2} = [V_R^2 - V_o^2]^{1/2} \quad (2.71)$$

أما معامل تموج الجهد (Voltage Ripple Factor) فيعطى بالعلاقة :-

$$K_v = \frac{V_{RI}}{V_o} \quad (2.72)$$

يمكن وصف تيار الحمل حسب سلسلة فوريير بالشكل التالي:-

حيث أن:-

$$c_n = \frac{a_n}{Z_n} \quad , \quad d_n = \frac{b_n}{Z_n} \quad , \quad \phi_n = \tan^{-1} \frac{n\omega L}{R}$$

وأن:-

$$I_o = \frac{V_o}{R}$$

من المعادلة السابقة فإن (Z_n) هي ممانعة الحمل في الدائرة المبينة في

الشكل (٢-١٠)، حيث تحتوي الممانعة على مقاومة ومحاثة، وتكون القيمة الفعالة لتيار التوافقية (n^{th}) بالعلاقة:-

$$I_{nR} = \frac{1}{\sqrt{2}} [c_n^2 + d_n^2]^{1/2} \quad (2.73)$$

القيمة الفعالة لتيار الخرج من اجل مجموع التوافقيات تعطى بالعلاقة:-

$$I_R = [I_o^2 + \sum I_{nR}^2]^{1/2}$$

تيار التموج يعطى بالعلاقة:-

$$I_{RI} = [I_{nR}^2]^{1/2} = [I_R^2 - I_o^2]^{1/2} \quad (2.74)$$

أما معامل تموج التيار (Current Ripple Factor) فيعطى بالعلاقة:-

$$K_I = \frac{I_{RI}}{I_o} \quad (2.75)$$

٢-٢- دوائر التقويم أحادية الطور

Single Phase- Rectifiers

دوائر التقويم تتألف من جزئين أساسيين هما:-

أ- محددات العمل . ب- أنواع دوائر التقويم.

أ- محددات العمل تقسم إلى محددات دائرة المدخل ومحددات دائرة المخرج.

وتقسم هذه المحددات إلى الأقسام الرئيسية الآتية:-

١- القيمة المتوسطة لجهد الحمل (المستمر) $(V_{av} = V_{dc} = V_o)$.

٢- القيمة المتوسطة لتيار الحمل (المستمر) $(I_{av} = I_{dc} = I_o)$.

٣- القيمة الفعالة لجهد الحمل (المتناوب) $(V_R = V_{rms})$.

٤- القيمة الفعالة لتيار الحمل (المتناوب) $(I_R = I_{rms})$.

٥- قدرة الحمل المستمرة $(P_{dc} = V_{dc} \times I_{dc})$.

٦- قدرة الحمل المتناوبة $(P_{ac} = V_{rms} \times I_{rms})$.

٧- مرئود التقويم (Efficiency):-

$$\eta = \frac{P_{dc}}{P_{ac}} \quad (2.77)$$

٨- القيمة الفعالة لجهد الخرج يتكون من مركبتين مركبة جهد مستمر ومركبة

للقيمة الفعالة التوافقية:-

$$V_R = \sqrt{(V_o)^2 + \left(\sum V_{nR}^2\right)} \quad (2.78)$$

٩- معامل الشكل (Form Factor):-

$$F.F = \frac{V_{rms}}{V_{dc}} \quad (2.79)$$

١٠- معامل التموج (Ripple Factor):-

$$RF = \sqrt{(F.F)^2 - 1} \quad (2.80)$$

١١- معامل التموج للجهد (Voltage Ripple Factor) (K_r) يعطى بالعلاقة:-

$$K_r = \frac{V_{RI}}{V_o} = \sqrt{\frac{V_R^2 - V_o^2}{V_o^2}} \quad (2.81)$$

١٢- معامل الاستعمال (Transformer Utilization Factor) في حالة وجود محول في دائرة الدخل:-

$$TUF = \frac{P_{dc}}{V_s \cdot I_s} \quad (2.82)$$

حيث أن:- I_s : القيمة الفعالة لتيار الملف الثانوي للمحول.

V_s : القيمة الفعالة لجهد الملف الثانوي للمحول.

١٢- معامل الإزاحة (Displacement Factor):- على اعتبار أن (Φ) هي زاوية الإزاحة بين المركبات الأساسية للجهد والتيار في الملفات الابتدائية للمحول. فان معامل الإزاحة يعطى بالعلاقة :-

$$DF = \cos \Phi \quad (2.83)$$

١٣- معامل التوافقية (Harmonic Factor):-

$$HF = \sqrt{\frac{I_s^2 - I_1^2}{I_1^2}} = \sqrt{\left(\frac{I_s}{I_1}\right)^2 - 1} \quad (2.84)$$

حيث أن (I_1) :- هي القيمة الفعالة الأساسية لتيار الدخل.

١٤- معامل القدرة (Power Factor):-

$$PF = \frac{V_s \cdot I_1}{V_s \cdot I_s} \cos \Phi = \frac{I_1}{I_s} \cos \Phi \quad (2.85)$$

١٥- القيمة العظمى لجهد الانحياز العكسي (Peak Inverse Voltage) (PIV):-
وتتمثل أكبر قيمة لجهد الانحياز العكسي التي تؤثر على العناصر المستخدمة في الدوائر الالكترونية .

إذا كان تيار الدخل ذو موجة جيبية فإن $(PF = DF, I_s = I_1)$ ، والتقييم المثلى للمحددات تكون كما يلي:-

$$\eta = 100\%, V_{\infty} = 0, F.F = 1, TUF = 1, HF = 0, PF = 1, RF = 0$$

ب- أنواع دوائر التقويم باستخدام التحويلات:-

المبدأ الأساسي لعملية التقويم باستخدام التحويلات هو السماح للتيار بالمرور باتجاه واحد وعدم السماح له بالمرور بالاتجاه المعاكس. وتقسّم دوائر التقويم باستخدام التحويلات إلى الأقسام الرئيسية التالية:-

١- دوائر تقويم أحادية الطور:- وتقسّم بدورها إلى قسمين أساسيين هما:-

أ- دوائر تقويم أحادية الطور نصف موجة.

ب- دوائر تقويم أحادية الطور موجة كاملة.

٢- دوائر تقويم ثلاثية الطور:- وتقسّم بدورها إلى قسمين أساسيين هما:-

أ- دوائر تقويم ثلاثية الطور نصف موجة.

ب- دوائر تقويم ثلاثية الطور موجة كاملة.

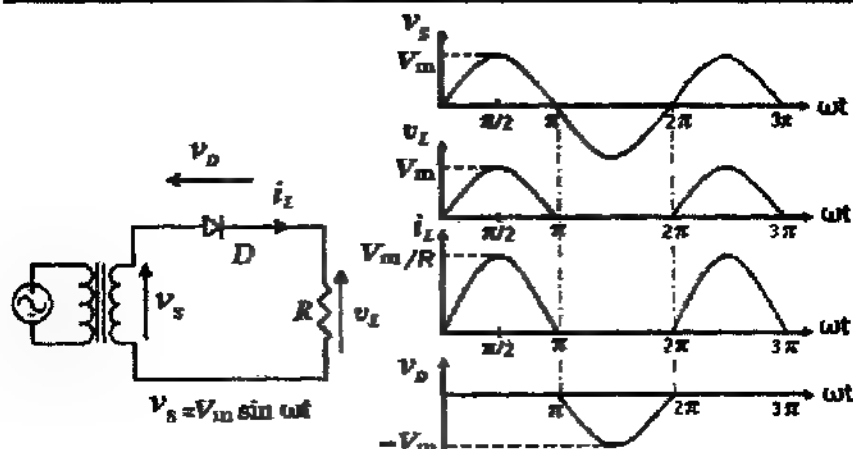
٢-٣-١- التقويم أحادي الطور نصف موجة بحمل مادي:-

Resistive Load Single Phase-Half Wave Rectifier Circuits

المقوم أحادي الطور نصف الموجة هو عنصر يقوم بتحويل الجهد

المتطلب إلى جهد مستمر فقط في نصف موجة الدخل. والشكل (٢-١٤) يبين

دائرة تقويم أحادي الطور نصف موجة بحمل مادي.



الشكل (١٤-٢)

دائرة تغذية أحادية للطور مع حمل مادي وشكل الإشارة الخارجة

إيجاد القيم الفعالة والقيم المتوسطة للجهد والتيار الحمل:-

القيمة المتوسطة:-

إذا كان الحمل ماديا (R)، وكان الجهد في موجة الدخل يعطى بالعلاقة الجيبية

التالية :-

$$v(t) = V_m \sin(\omega t) \quad (2.86)$$

فان القيمة المتوسطة للجهد على أطراف الحمل تحدد من العلاقة:-

$$V_o = \frac{1}{T} \int_0^T v(t) dt \quad (2.87)$$

وللفترة التي يكون فيها الثايرستور في حالة توصيل ($0 < \omega t < \pi$) فإن:-

$$\begin{aligned}
 V_o = V_{dc} &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} v(t) d(\omega t) \\
 &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{\pi} V_m \sin(\omega t) d(\omega t) = \left. \frac{-V_m}{2\pi} \cos(\omega t) \right|_0^{\pi} \quad (2.87) \\
 &= -\frac{V_m}{2\pi} [\cos \pi - \cos 0] = \frac{V_m}{\pi}
 \end{aligned}$$

والفترة $(\pi < \omega t < 2\pi)$ فإن:-

$$V_o = 0$$

للفترة $(0 < \omega t < \pi)$ فإن:-

$$V_o = V_{dc} = \frac{V_m}{\pi} = 0.318 V_m$$

القيمة المتوسطة لتيار الحمل:-

$$I_o = \frac{V_o}{R} = \frac{V_m}{\pi R} = \frac{0.318 V_m}{R} \quad (2.88)$$

القيمة الفعالة للجهد على أطراف الحمل:-

$$V_{rms} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_0^{\pi} v^2(t) dt} \quad (2.89)$$

القيمة الفعالة للجهد على أطراف الحمل تساوي:

$$V_R = V_{rms} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_0^{\pi} (V_m \sin \omega t)^2 dt} = \frac{V_m}{2} = 0.5 V_m \quad (2.90)$$

القيمة الفعالة للتيار عبر الحمل تساوي:-

$$I_R = I_{rms} = \frac{V_{rms}}{R} = \frac{V_m}{2 \times R} \quad (2.91)$$

القيمة الفعالة لجهد المصدر تساوي:-

$$V_s = \frac{V_m}{\sqrt{2}} \quad (2.92)$$

ومنها فإن القيمة العظمى بدلالة القيمة الفعالة لجهد المصدر تساوي:-

$$V_m = \sqrt{2} V_s$$

وبتعويض هذه القيمة في معادلة القيمة المتوسطة للجهد فإن:-

$$V_o = \frac{V_m}{\pi} = \frac{\sqrt{2} \times V_s}{\pi} = 0.45 \times V_s \quad (2.93)$$

أي أن قيمة الجهد المقوم أقل بكثير من القيمة الفعالة لجهد المصدر.
جهد التمرج يعطى بالعلاقة:-

$$V_{RI} = \sqrt{V_R^2 - V_o^2} = V_o \sqrt{\frac{\pi^2}{4} - 1} = 1.211 V_o \quad (2.94)$$

معامل التمرج للجهد:-

$$K_v = \frac{V_{RI}}{V_o} = 1.211 \quad (2.95)$$

وفي هذه الحالة فإن معامل التمرج للجهد يساوي معامل التمرج للتيار:-

$$K_i = K_v = 1.211 \quad (2.96)$$

للتفرير أحادي الطور نصف موجة يكون :-

$$V_o = V_{dc} = 0.318 \times V_m = 0.45 V_s$$

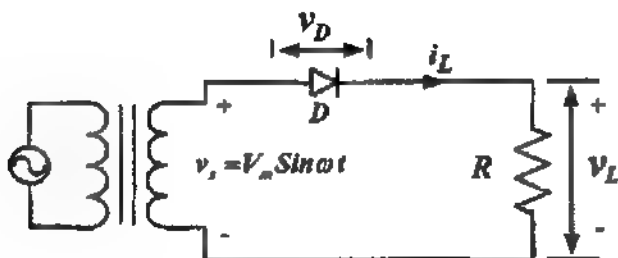
$$V_R = V_{rms} = 0.5 \times V_m$$

$$\frac{V_R}{V_o} = \frac{V_{rms}}{V_{dc}} = \frac{0.5}{0.318} = 1.57$$

$$RF = \sqrt{\left(\frac{V_{rms}}{V_{dc}}\right)^2 - 1} = \sqrt{(1.57)^2 - 1} = 1.212$$

مثال (١-٢):- لدائرة التقويم المبينة في الشكل (٢-١٥) على اعتبار أن الحمل عبارة عن مقاومة فإن المطلوب حساب:-

- ١- مردود التقويم (η) .
- ٢- معامل الشكل $(F.F)$.
- ٣- معامل التمزج $(R.F)$.
- ٤- معامل الاستعمال (TUF) .
- ٥- القيمة العظمى لجهد الانحياز العكسي للثديود (PIV) .



الشكل (١٥-٢)

مقوم أحادي الطور نصف موجة

الحل:-

$$V_o = V_{dc} = \frac{V_m}{\pi} = 0.318 \times V_m$$

$$I_o = I_{dc} = \frac{V_{dc}}{R} = \frac{0.318 \times V_m}{R}$$

$$V_R = V_{rms} = 0.5 \times V_m$$

$$I_R = I_{rms} = \frac{0.5 \times V_m}{R}$$

$$P_{dc} = V_{dc} \times I_{dc} = 0.318 V_m \times \frac{0.318 V_m}{R} = \frac{(0.318 V_m)^2}{R}$$

$$P_{dc} = V_{rms} \times I_{rms} = \frac{(0.5 V_m)^2}{R}$$

$$\eta = \frac{P_{dc}}{P_{ac}} = \frac{(0.318 V_m)^2 / R}{(0.5 V_m)^2 / R} = 40.5\%$$

$$F.F = \frac{V_{rms}}{V_{dc}} = \frac{0.5 V_m}{0.318 V_m} = 1.57 = 157\%$$

$$RF = \sqrt{\left(\frac{V_{rms}}{V_{dc}}\right)^2 - 1} = \sqrt{\left(\frac{0.5 V_m}{0.318 V_m}\right)^2 - 1} = 1.21 = 121\%$$

$$V_S = \frac{V_m}{\sqrt{2}} = 0.707 V_m$$

القيمة الفعالة لتيار الملف الثانوي للمحول هي نفسها للحمل أي أن :-

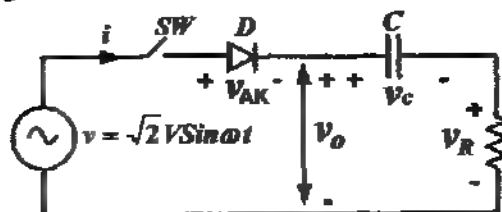
$$I_S = \frac{0.5 V_m}{R}$$

$$TUF = \frac{P_{dc}}{V_S I_S} = \frac{(0.318 V_m)^2 / R}{0.707 V_m \times \frac{0.5 V_m}{R}} = \frac{(0.318)^2}{0.707 \times 0.5} = 0.286$$

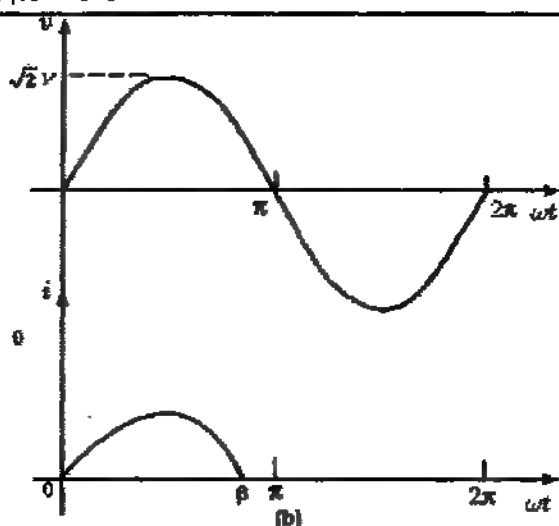
$$PIV = V_m$$

٢-٣-٢- التقويم أحادي الطور نصف موجة بحمل مادي مسوي :-

RC Load Single Phase-Half Wave Rectifier Circuits



الشكل (٢-١٦) موحّد نصف موجة بحمل مادي مسوي



الشكل (١٦-٢)

(b) شكل إشارة جهد للدخل و تيار الحمل

عند غلق المفتاح (SW) في الدائرة المبينة في الشكل (١٦-٢)، فإن معادلة

الفولتية تساوي:-

$$v_C + v_R = v_o = v \quad (2.97)$$

$$\frac{1}{C} \int_0^t i \, dt + v_C(0) + Ri = V_m \sin \omega t \quad (2.98)$$

على اعتبار أن المكثف غير مشحون ($v_C(0) = 0$)

تكون المركبة الاجبارية (i_F) للتيار:-

$$i_F = \frac{V_m}{Z} \sin(\omega t + \phi) \quad (2.99)$$

$$\phi = \tan^{-1} \frac{1}{\omega CR}$$

$$Z = \left[R^2 + \left(\frac{1}{\omega C} \right)^2 \right]^{\frac{1}{2}}$$

أما المركبة الطبيعية (i_N) للتيار:-

$$i_N = A e^{-t/RC}$$

وبالتالي فإن علاقة للتيار الكلي تكون:-

$$i = i_F + i_N = \frac{V_m}{Z} \sin(\omega t + \phi) + A e^{-t/RC} \quad (2.100)$$

من الشروط الابتدائية عندما تكون شحنة المكثف تساوي الصفر نجد قيمة الثابت (A)، عندما ($t=0$) فإن ($V_C = 0$) و ($i=0$) أي لا يوجد مرور للتيار عبر الدائرة.

$$0 = \frac{V_m}{Z} \sin(0 + \phi) + A$$

$$\therefore A = -\frac{V_m}{Z} \sin \phi$$

وتصبح المعادلة النهائية للتيار كما في العلاقة:-

$$i = \frac{V_m}{Z} \left[\sin(\omega t + \phi) - e^{-t/RC} \sin \phi \right] \quad (2.101)$$

فرق الجهد على طرفي المكثف يعطى بالعلاقة:-

$$V_C = \frac{1}{C} \int i \, dt$$

$$= V_m \sin \phi \left[\cos \phi e^{-t/RC} - \cos(\omega t + \phi) \right]$$

وعند نهاية موجة التيار عند $\left(\omega t = \beta > \frac{\pi}{2}\right)$ ، يكون جهد المكثف (V_c) موجباً، لهذا يكون المكثف مشحون إيجابياً عند بداية الموجة الثانية للتيار عندما تكون $(V = V_o)$. ويكون الديود في حالة التوصيل فقط عندما يكون الجهد (V) أكبر من جهد المكثف (V_c) . إذا كانت قيمة المقاومة $(R = 0)$ ، فإن جهد المكثف (V_c) تصل إلى القيمة العظمى لجهد المصدر عند نهاية أول نبضة للتيار.

٢-٣-٣- التفويم أحادي الطور نصف موجة بحمل مادي حتى

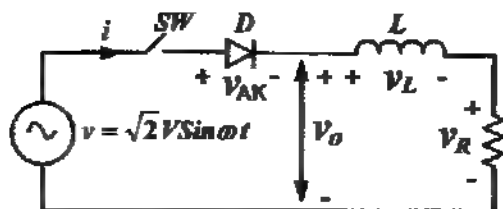
RL Load Single Phase-Half Wave Rectifier Circuits

من الشكل (١٧-٢) وعند غلق المفتاح (SW) في الدائرة، فإن معادلة

الفولتية :-

$$v_L + v_R = v_o = v$$

$$L \frac{di}{dt} + R i = V_m \sin \omega t \quad (2.102)$$



الشكل (١٧-٢) (a)

الدائرة الكهربائية لموحّد نصف موجة بحمل مادي حتى

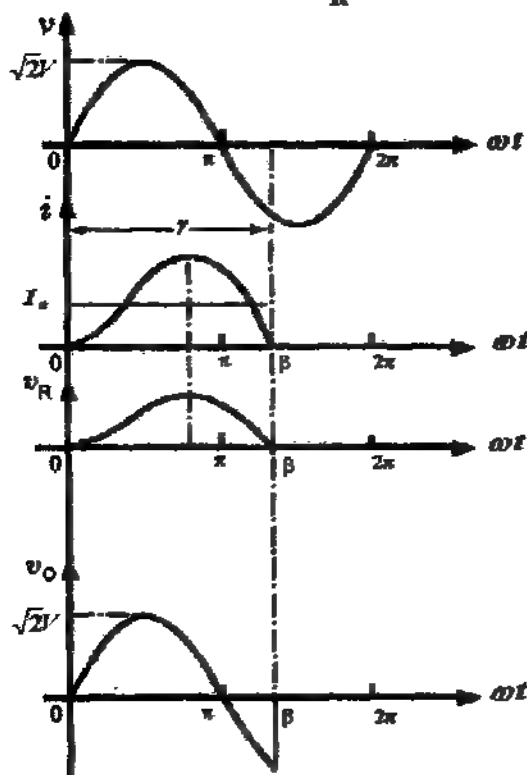
عند غلق المفتاح من بداية للنصف السالب لموجة الجهد، فإننا نحصل على

المركبة الاجبارية (i_F) للتيار :-

$$i_F = \frac{V_m \sin(\omega t - \phi)}{[R^2 + \omega L^2]^{1/2}} \quad (2.103)$$

حيث أن :-

$$\phi = \tan^{-1} \frac{\omega L}{R}$$



الشكل (١٧-١٧-١٧)

شكل الإشارة الخارجة لمخرج نصف موجة جعل مادي حتى

والممانعة (Z) تساوي :-

$$Z = [R^2 + \omega L^2]^{1/2}$$

أما المركبة الطبيعية (i_N) للتيار :-

$$i_N = A e^{-(R/L)t} \quad (2.104)$$

وبالتالي فإن علاقة التيار الكلي اللحظية تساوي:-

$$i = i_F + i_N = \frac{V_m \sin(\omega t - \phi)}{[R^2 + \omega L^2]^{1/2}} + A e^{-(R/L)t} \quad (2.105)$$

من الشروط الابتدائية نجد قيمة الثابت (A) عند $(t = 0)$ فإن $(i = 0)$ وبالتعويض في المعادلة (٢-٩٦) نحصل على:-

$$0 = \frac{V_m \sin(0 - \phi)}{[R^2 + \omega L^2]^{1/2}} + A$$

$$\therefore A = \frac{V_m \sin \phi}{Z}$$

ويعطى التيار الكلي بالعلاقة:-

$$i = \frac{V_m}{Z} \left[\sin(\omega t - \phi) + e^{-(R/L)t} \sin \phi \right], \quad 0 < \omega t < \beta \quad (2.106)$$

عندما $(\beta < \omega t < 2\pi)$ ، فإن $(i = 0)$

وفي نهاية توصيل الديود، فإن $(i = 0)$ و $(\omega t = \beta)$ أو $(\frac{\beta}{\omega} = t)$ ، بتعويض هذه

القيم في معادلة التيار (٢-٩٧) ينتج:-

$$0 = \sin(\beta - \phi) + e^{-(R\beta/\omega L)} \sin \phi$$

ومن هذه المعادلة يمكن إيجاد قيم (β) من أجل قيم مختلفة لـ (R, L, ω) .

لحساب القيمة المتوسطة للتيار (I_o) من المعادلة الرئيسية:-

$$v_L + v_R = v \Rightarrow v - v_L - v_R = 0$$

وأن

$$v - L \frac{di}{dt} - Ri = 0$$

ومنها يمكن ان نجد قيمة التيار:-

$$i = \frac{v}{R} - \frac{L}{R} \frac{di}{dt}$$

وبالتعويض في القيمة اللحظية لفولتية المصدر والتي تساوي $(v = V_m \sin \omega t)$ ، وتعويض بدل (t) بـ (ωt) تصبح المعادلة:-

$$i = \frac{V_m}{R} \sin \omega t - \frac{\omega L}{R} \frac{di}{d(\omega t)} \quad (2.107)$$

ولإيجاد القيمة المتوسطة للتيار:-

$$I_o = \frac{1}{2\pi} \int_0^\beta i \, d(\omega t) \quad (2.108)$$

بالتعويض مكان التيار (i) في المعادلة (٢-١٠٠) ينتج:-

$$I_o = \frac{1}{2\pi} \int_0^\beta \left[\frac{V_m \sin \omega t}{R} - \frac{\omega L}{R} \frac{di}{dt} \right] d(\omega t)$$

في الحالة المستقرة يكون $\left(\frac{di}{d\omega t} = 0 \right)$ وبالتالي فإن:-

$$I_o = \frac{1}{2\pi} \int_0^\beta \frac{V_m}{R} \sin \omega t \, d(\omega t) = \frac{1}{2\pi} \left[\frac{V_m}{R} (-\cos \omega t) \right]_0^\beta$$

$$I_o = \frac{V_m}{2\pi R} [(-\cos \beta + 1)] = \frac{V_m}{2\pi R} [1 - \cos \beta] \quad (2.109)$$

أما القيمة المتوسطة لفولتية الخرج:-

$$V_o = I_o R = \frac{V_m}{2\pi} (1 - \cos \beta) \quad (2.110)$$

وبالتالي يتم حساب القيم اللازمة للتصميم من هذه الدائرة باستخدام تحليل فورير، مثل حساب قيم كل من جهد التمرج (V_m) والتيار التمرج (I_m) ، القيم الفعالة لجهد وتيار المخرج والقيم المتوسطة لجهد وتيار المعرج.

وهناك طريقة أخرى يتم بواسطتها الاستغناء عن إجراء الحسابات بواسطة تحليل فوريير، وهي طريقة عملية تقوم على أساس استخدام منحنيات التصميم الخاصة بالعناصر المستخدمة في هذه الدائرة، والتي تمثل قيم كل من القيم الطبيعية (Normalized Value) للقيم الفعلية وللقيم المتوسطة للتيار وعلاقتها مع (ϕ) ويتم ذلك باتباع الخطوات التالية:-

١- نحدد قيم (ϕ) من أجل قيمة محدد لزاوية التوصيل (θ) ، من الشكل (٢-١٨) على سبيل المثال.

٢- من أجل نفس القيم (ϕ) المحددة في البند الأول، نجد قيم كل من (I_{Nr}, I_N) من الشكل (٢-١٩). حيث أن:-

I_N :- تمثل القيمة الطبيعية للقيم المتوسطة للتيار.

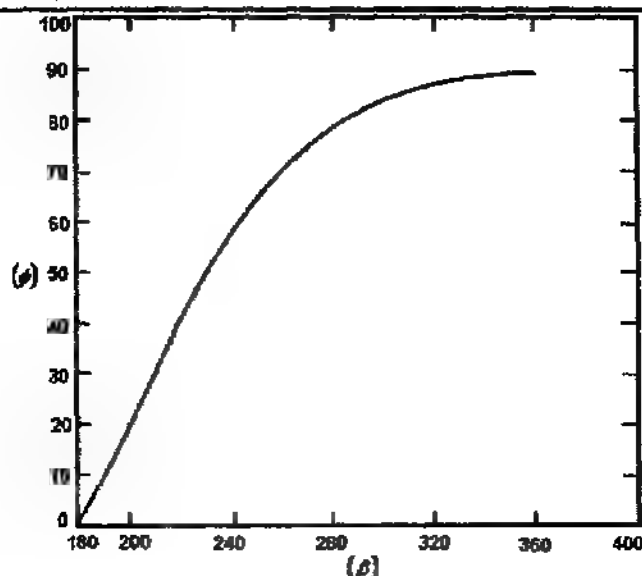
I_{Nr} :- تمثل القيمة الطبيعية للقيم الفعلية للتيار.

وتعطي القيمة الطبيعية اللحظية للتيار (i_N) بالعلاقة:-

$$i_N = \frac{i}{i_{max}} = \frac{i}{V_m/Z} = \frac{Z \times i}{V_m} \quad (2.111)$$

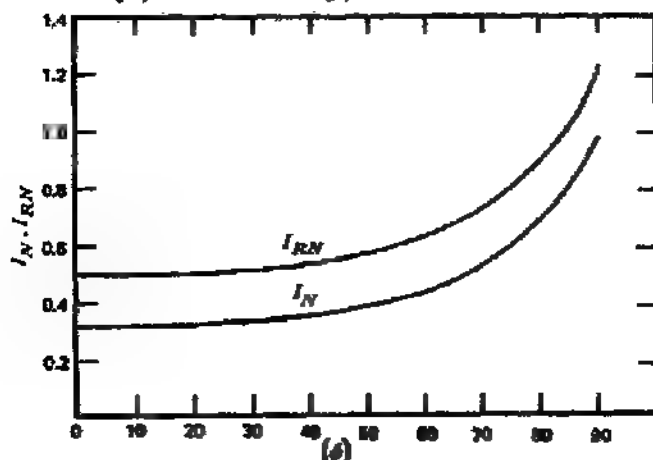
حيث أن علاقة القيمة الطبيعية اللحظية للتيار (i_N) مع (ϕ) مبينة في العلاقة التالية:-

$$i_N = \frac{Z \times i}{V_m} = \sin(\omega t - \phi) + e^{-\frac{R \cdot t}{L}} \sin \phi \quad (2.112)$$



الشكل (٢-١٨)

منحنى يمثل العلاقة بين (ϕ) وزاوية التوصيل (β)



الشكل (٢-١٩)

منحنى يمثل العلاقة بين زاوية (ϕ) وكل من التيارات (I_{RN}, I_N)

وتعطى القيمة الطبيعية للقيمة المتوسطة للتيار بالعلاقة:-

$$I_N = \frac{I_o}{I_{max}} = \frac{Z}{V_m} \left[\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \frac{V_m}{Z} \left[\sin(\omega t - \phi) + e^{-\frac{R.t}{L}} \sin \phi \right] d\omega t \right]$$

$$I_N = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left[\sin(\omega t - \phi) + e^{-\frac{R.t}{L}} \sin \phi \right] d\omega t \quad (2.112)$$

وتعطى القيمة الطبيعية للقيمة الفعالة للتيار (I_{NR}) بالعلاقة:-

$$I_{NR} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left[\sin(\omega t - \phi) + e^{-\frac{R.t}{L}} \sin \phi \right]^2 d\omega t} \quad (2.113)$$

وتعطى القيمة الفعالة للجهد (V_R) بالعلاقة:-

$$V_R = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} V_m^2 \sin^2(\omega t) d\omega t} \quad (2.114)$$

حالة خاصة:- إذا كانت المقاومة في الدائرة قليلة جداً (مهملية) أي أن

$(\omega L \gg R)$ ، فإن $(\phi = 90^\circ)$ والتيار يعطى بالعلاقة:-

$$i = \frac{V_m}{\omega.L} (1 - \cos \omega t) \quad (2.115)$$

وعلاقة التيار مبينة في الشكل (٢-٢٠).

وتكون القيم المتوسطة للتيار مساوية:-

$$I_o = \frac{V_m}{\omega.L}$$

والتوافقية التي تظهر من التيار هي فقط للتوافقية الأولى أو التوافقية الأساسية. ذات

القيمة:-

$$I_{1R} = \frac{V}{\omega.L} = \frac{I_o}{\sqrt{2}}$$

وتكون القيمة الفعالة لتيار الحمل:-

$$I_R = \sqrt{I_o^2 + I_{1R}^2} = 1.225 I_o$$

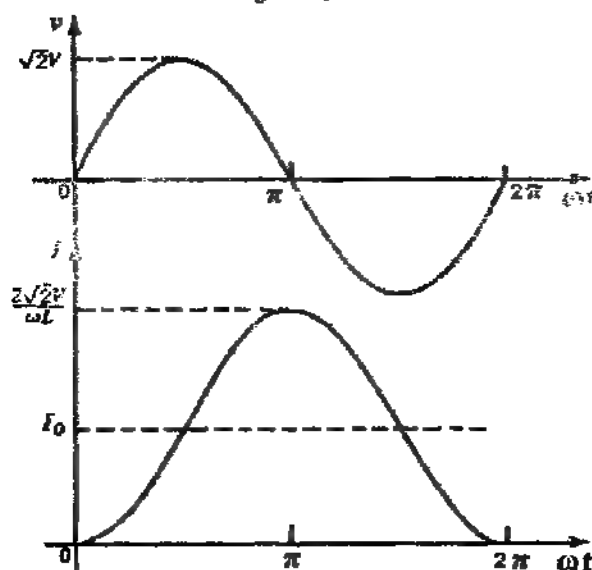
ومن أجل دورة كاملة تكون قيمة $(v_L = v)$ ، وبالتالي فإن $(V_o = 0)$.

معامل التمدوج للجهود:-

$$K_v = \frac{V_{1R}}{V_o} = \infty$$

معامل التمدوج للتيار:-

$$K_i = \frac{I_{1R}}{I_o} = \frac{1}{\sqrt{2}} = 0.707$$

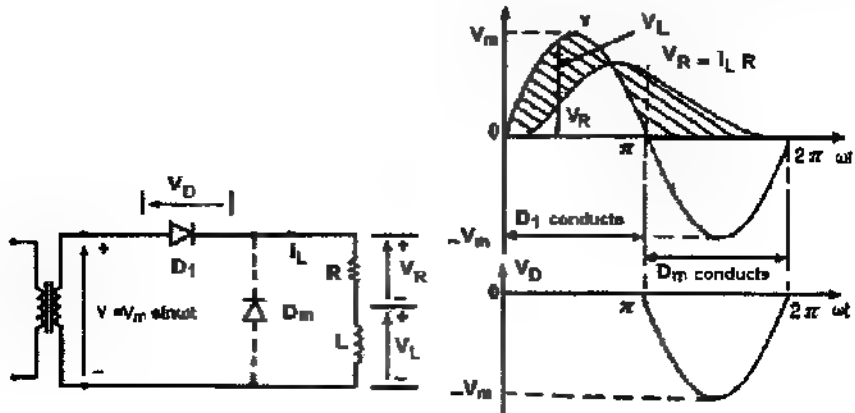


الشكل (٢-٢) شكل موجة التيار الخارجة عند أهمل المقاومة

تعاين دوائر التقويم التي تحتوي على حمل حتى من بعض المشاكل أهمها:-

- ١- التيار المار في الحمل يمكن أن يكون غير متصل (Disconctons).
- ٢- جهد الخارج ممكن أن يكون سلبياً.
- ٣- التمدوج في هذا النوع من الدوائر يكون مرتفع.

من أجل التخلص من هذه المشاكل في هذا النوع من الدوائر يتم في العادة توصيل ديود الانطلاق الحر (Free Wheeling Diode) على التوازي مع الحمل، كما في الشكل (٢-٢١).



الشكل (٢-٢١)

شكل الدائرة والموجة الخارجة عند إضافة ديود الانطلاق الحر

تحليل الدائرة:-

في الحالة المستقرة لهذه الدائرة، وإذا تم غلق المفتاح خلال النصف الموجب من الموجة فإن الجهد في الدائرة يعطى بالعلاقة:-

$$L \frac{di}{dt} + Ri = V_s \quad (2.116)$$

والحل لهذه المعادلة هو:-

$$i(t) = \frac{V_m}{Z} \left[\sin(\omega t - \phi) + e^{-\frac{Rt}{L}} \sin \phi \right] \quad (2.117)$$

ونتيجة الفصل والوصل المتكرر للديود نتيجة تردد موجة الدخل، فإنه سوف تتكون شحنة إلكترونية على الملف تؤدي إلى وجود قيم ابتدائية للتيار المار من خلال الملف. وبالتالي فإن الحل العام للمعادلة التفاضلية يكون من الشكل:-

$$i(t) = \frac{V_m}{Z} \left[\sin(\omega t - \phi) + e^{-\frac{Rt}{L}} \sin \phi \right] + I_o(0) e^{-\frac{Rt}{L}} \quad (2.118)$$

وقيمة التيار عند $(\omega t = \pi)$ تعطى بالعلاقة:-

$$i(t) = \frac{V_m}{Z} \left[\sin(\pi - \phi) + e^{-\frac{R\pi}{\omega L}} \sin \phi \right] + I_o(0) e^{-\frac{R\pi}{\omega L}} \quad 0 < \omega t < \pi$$

وعندما $(\omega t = \pi)$ يصبح ديود الانطلاق الحر ذو انحياز أمامي وسوف يمر تيار خلال الحمل يساوي:-

$$i_o = i_D = I_{o\pi} e^{-\left(\frac{R}{L}\right)t'} \quad (2.119)$$

حيث أن :-

$$\omega t' = \omega t - \pi$$

وعندما $(\omega t = 2\pi)$ أو $(\omega t' = \pi)$ تكون قيمة التيار :-

$$I_{o(2\pi)} = I_{o(\pi)} e^{-\left(\frac{R\pi}{\omega L}\right)} \quad (2.120)$$

تردد قيم (v, i_o) عند بداية كل دورة جديدة إلى أن تصل إلى $(I_{o(\pi)})$ و $(I'_{(2\pi)})$. وصولاً إلى قيم للحالة الثابتة مثل $(I'_{o(2\pi)})$ وبالتالي $(\omega t'' = \omega t - \pi\pi)$. حيث أن $\left(\frac{n}{2}\right)$ تمثل عدد الدورات خلال فترة إغلاق المفتاح.

وتعطي القيمة المتوسطة للتيار بالعلاقة:-

$$i_o = I = \frac{V_m}{Z} \sin(\omega t'' - \phi) + A e^{-\frac{R t''}{L}} \quad (2.120)$$

يمكن تحديد قيم الثابت (A) من الشروط الابتدائية:-

$$i_o \downarrow_{t''=0} = I'_{o2\pi}$$

تعطي قيم التيار بالعلاقة:-

$$i_o = \frac{V_m}{Z} \sin(\omega t'' - \phi) + \left(I'_{o2\pi} + \frac{V_m}{Z} \sin \phi \right) e^{-\frac{R t''}{L}} \quad (2.121)$$

عندما $(\omega t'' = \pi)$ يبدأ ديود الانطلاق للحرر بالتوصيل وتبدأ قيم التيار بالهبوط التدريجي الى أن تصل الى الصفر.

$$i_o \downarrow_{t''=\frac{\pi}{\omega}} = I'_{o\pi} = \frac{V_m}{Z} \sin \phi + \left(I'_{o2\pi} + \frac{V_m}{Z} \sin \phi \right) e^{-\frac{R \pi}{\omega L}} \quad (2.122)$$

وخلال نصف للموجة التالية يكون $(v_o = 0)$ والتيار:-

$$i_o = i_D = I'_{o\pi} e^{-\left(\frac{R (t'' - \pi)}{\omega L} \right)} \quad (2.123)$$

وعند $(\omega t'' = 2\pi)$ تصبح قيمة الجهد (V_o) موجبة والتيار مساوي:-

$$i_o \downarrow_{t''=\frac{2\pi}{\omega}} = I'_{o\pi} e^{-\left(\frac{R \pi}{\omega L} \right)} = I'_{o2\pi} \quad (2.124)$$

وبالتالي فإن:-

$$I_{o2\pi}'' = \frac{\frac{V_m}{Z} \sin \phi + \left(1 + e^{-\frac{R\pi}{\omega L}}\right)}{e^{\frac{R\pi}{\omega L}} - e^{-\frac{R\pi}{\omega L}}} \quad (2.125)$$

$$I_{o\pi}' = I_{o2\pi}'' e^{-\left(\frac{R\pi}{\omega L}\right)}$$

والشكل (٢٢-٢) يبين شكل موجات الخرج لهذه الدائرة. ويمكن تحليل الدائرة باستخدام سلسلة فوريير.

$$V_o = \frac{2V_m}{\pi} \left[\frac{1}{2} + \frac{\pi}{4} \sin \omega t - \frac{1}{3} \cos 2\omega t - \frac{1}{15} \cos 4\omega t - \frac{1}{70} \cos 6\omega t \dots \dots \dots \right]$$

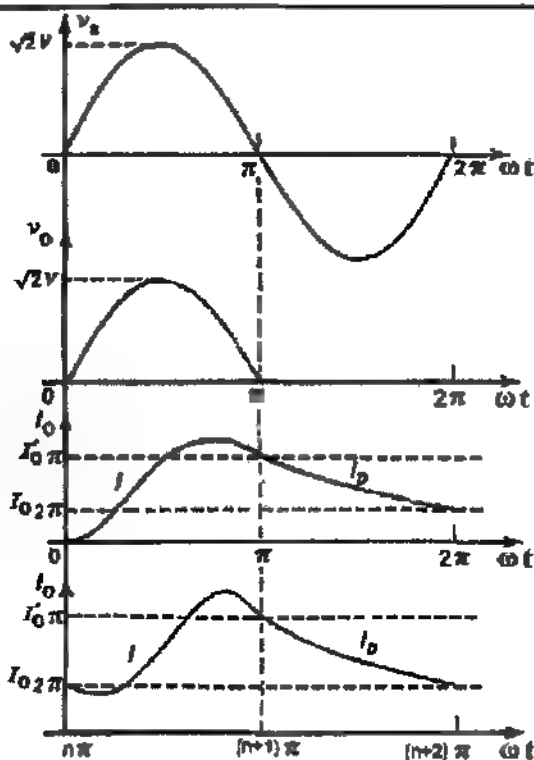
ويمكن الملاحظة من العلاقة أن قيم التوافقية تقل بزيادة رنين للتوافق.

وتعطي القيمة المتوسطة للجهد بالعلاقة:-

$$V_o = \frac{V_m}{\pi}$$

والقيم الفعالة للجهد تعطي بالعلاقة:-

$$V_R = \sqrt{\frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} (V_m \sin \omega t)^2 d\omega t} = \frac{V_m}{2} = \frac{V_{rms}}{\sqrt{2}} \quad (2.125)$$



الشكل (٢٢-٢)

شكل موجات المخرج لدائرة تحتوي على حمل حتى

وجهد التمدد يعطى بالعلاقة:-

$$V_{RI} = \sqrt{V_R^2 - V_o^2} = \sqrt{\left(\frac{V_m}{2}\right)^2 - \left(\frac{V_m}{\pi}\right)^2} = V_m \sqrt{\frac{1}{4} - \frac{1}{\pi^2}} \quad (2.126)$$

معامل التمدد للجهد يعطى بالعلاقة:-

$$K_v = \frac{V_{RI}}{V_o} = 1.211$$

$$i_o = \frac{2V_m}{\pi} \left[\frac{1}{2R} + \frac{\pi}{4Z_1} \sin(\omega t - \phi_1) - \frac{1}{3Z_2} \cos(2\omega t - \phi_2) - \frac{1}{15Z_4} \cos(4\omega t - \phi_4) \dots \dots \dots \right] \quad (2.126)$$

حيث أن :-

$$Z_n = \sqrt{R^2 + (n\omega L)^2}$$

$$\phi_n = \tan^{-1} \frac{n\omega L}{R} \quad [rad]$$

القيمة المتوسطة لتيار الخرج تعطى بالعلاقة :-

$$I_o = \frac{V_o}{R} = \frac{V_m}{\pi \cdot R} \quad (2.127)$$

$$i_o = I_o + \sqrt{2} I_{1R} \sin(\omega t - \phi_1) - \sqrt{2} I_{2R} \cos(2\omega t - \phi_2) - \sqrt{2} I_{4R} \cos(4\omega t - \phi_4) \dots \dots \dots \quad (2.128)$$

حيث أن :-

$$I_{1R} = \frac{1}{2} \frac{V_{rms}}{Z_1} = \frac{1}{2Z_1} \cdot \frac{V_m}{\sqrt{2}}$$

$$I_{2R} = \frac{2}{3\pi} \frac{V_{rms}}{Z_2} = \frac{2}{3\pi Z_2} \cdot \frac{V_m}{\sqrt{2}}$$

$$I_{4R} = \frac{2}{15\pi} \frac{V_{rms}}{Z_4} = \frac{2}{15\pi Z_4} \cdot \frac{V_m}{\sqrt{2}}$$

وتيار التموج يعطى بالعلاقة :-

$$I_{RI} = \sqrt{\sum I_{nR}^2}$$

معامل التموج :-

$$K_i = \frac{I_{RI}}{I_o}$$

القيمة الفعالة لتيار الخرج يعطى بالعلاقة:-

$$I_R = \sqrt{I_o^2 + I_{RI}^2}$$

مثال (٢-٢):- للدائرة المبينة في الشكل (٢-٢١). إذا كان جهد المصدر يعطى

$$بالعلاقة \quad V_S = 110\sqrt{2} \sin 120\pi t \quad , \quad L = 30 \text{ mH} \quad , \quad R = 5 \Omega$$

المطلوب حساب:-

١- للقيمة المتوسطة لتيار الحمل (The average value of the load current).

٢- قيمة كل من القيمة الفعالة للتوافقية الأساسية والثانية والرابعة للتيار (I_o).

٣- للقيمة الفعالة للتيار (I_o) (The RMS value).

٤- للقيمة الجديدة لـ (I_o) في الحالة الثابتة ($I'_{o2\pi} , I'_{o\pi}$) باستخدام تحليل

فورير.

الحل:-

١- للقيمة المتوسطة للتيار

The average value of the load current:-

$$I_o = \frac{V_m}{\pi R} = \frac{\sqrt{2} V_{rms}}{\pi R} = \frac{\sqrt{2} \times 110}{\pi \times 5} = 9.9 \text{ A}$$

٢- القيمة الفعالة للتيار

$$Z_1 = \sqrt{R^2 + (\omega L)^2} = 12.3 \Omega$$

The RMS fundamental current:-

$$I_{1R} = \frac{1}{2} \frac{V_{rms}}{Z_1} = \frac{110}{2 \times 12.3} = 4.47 \text{ A}$$

$$Z_2 = \sqrt{R^2 + (2\omega L)^2} = 23.2 \Omega$$

The RMS Second harmonic current:-

$$I_{2R} = \frac{2}{3\pi} \frac{V_{rms}}{Z_2} = \frac{2}{3\pi} \frac{110}{23.2} = 1 \text{ A}$$

$$Z_4 = \sqrt{R^2 + (4\omega L)^2} = 45.5 \, \Omega$$

The RMS Fourth harmonic current:-

$$I_{4R} = \frac{2}{15\pi} \frac{V_{rms}}{Z_4} = \frac{2}{15\pi} \frac{110}{45.5} = 0.104 \, A$$

-٣-

$$I_R = \sqrt{I_o^2 + \sum I_{nR}^2} = \sqrt{I_o^2 + I_{1R}^2 + I_{2R}^2 + I_{4R}^2} = 10.9 \, A$$

٤- القيمة الصغرى لتيار الخرج ($i_o = I'_{o2\pi}$) تكون عند ($\omega t = 0$)، بينما
عند ($\omega t = \pi$) ($i_o = I'_{o\pi}$).

$$\text{at } \omega t = 0, 2\pi, i_o = I'_{o2\pi}$$

$$\text{at } \omega t = \pi, i_o = I'_{o\pi}$$

$$I'_{o2\pi} \cong I_o - \sqrt{2} [I_{1R} \sin \phi_1 + I_{2R} \cos \phi_2 + I_{4R} \cos \phi_4]$$

$$I'_{o\pi} \cong I_o + \sqrt{2} [I_{1R} \sin \phi_1 - I_{2R} \cos \phi_2 - I_{4R} \cos \phi_4]$$

$$\phi_1 = \tan^{-1} \frac{\omega L}{R} = 66^\circ$$

$$\phi_2 = \tan^{-1} \frac{2\omega L}{R} = 77.5^\circ$$

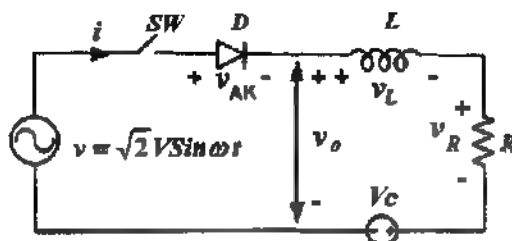
$$\phi_4 = \tan^{-1} \frac{4\omega L}{R} = 83.7^\circ$$

$$I'_{o2\pi} \cong 9.9 - \sqrt{2} [4.07 + 0.216 + 0.012] = 3.82 \, A$$

$$I'_{o\pi} \cong 9.9 + \sqrt{2} [4.07 - 0.216 - 0.012] = 15.35 \, A$$

٢-٣-٤ دائرة تحويل أحادية الطور نصف موجة تحتوي على مقاومة وملف وقوة دافعة كهربائية عكسية:-

للدائرة المبينة في الشكل (٢٣-٢)، عند إغلاق المفتاح خلال النصف السالب يكون هناك مركبتين للحالة الثابتة:-



الشكل (٢٣-٢)

دائرة تحويل نصف موجة تحتوي على مقاومة وملف وقوة دافعة كهربائية عكسية

١- الأولى ناتجة عن وجود مصدر التغذية وتساوي:-

$$i_{SF} = \frac{V_m}{Z} \sin(\omega t - \phi) \quad (2.129)$$

٢- الثانية ناتجة عن وجود مصدر الجهد (V_C) وتساوي:-

$$i_{CF} = -\frac{V_C}{R}$$

$$\phi = \tan^{-1} \frac{\omega L}{R}$$

$$Z = \sqrt{R^2 + (\omega L)^2}$$

المركبة الاجبارية للتيار تساوي:-

$$i_F = i_{SF} + i_{CF}$$

المركبة الطبيعية للتيار تساوي:-

$$I_N = A e^{-\frac{R.t}{L}} \quad (2.129)$$

ومركبة التيار الكلي تساوي:-

$$i(t) = i_F + i_N = \frac{V_m}{Z} \sin(\omega t - \phi) - \frac{V_C}{R} + A e^{-\frac{R.t}{L}} \quad (2.130)$$

$$, \alpha < \omega t < \alpha + \gamma$$

حيث أن (α) : هي الزاوية التي يبدأ عندها التوصيل و (γ) هي زاوية التوصيل.

$$\sin \alpha = \frac{V_C}{V_m} = m$$

من الشروط الابتدائية عندما $(\omega t = \alpha)$ فإن $(t = 0)$ وبالتالي:-

$$0 = \frac{V_m}{Z} \sin(\alpha - \phi) - \frac{V_C}{R} + A e^{-\frac{R.\alpha}{\omega.L}}$$

$$A = \left[\frac{V_C}{R} - \frac{V_m}{Z} \sin(\alpha - \phi) \right] e^{-\frac{R.\alpha}{\omega.L}} \quad (2.131)$$

وبالتعويض في المعادلة الأساسية:-

$$I_N = \frac{Z}{V_m} i = \sin(\omega t - \phi) - \frac{V_C}{R} \times \frac{Z}{V_m}$$

$$+ \left[\frac{V_C}{R} \times \frac{Z}{V_m} - \sin(\alpha - \phi) \right] e^{\frac{R.\alpha}{\omega.L}} \times e^{-\frac{R.t}{L}}$$

إذا كان:-

$$m = \frac{V_C}{V_m}, \quad \cos \phi = \frac{R}{Z}$$

فإن:-

$$I_N = \sin(\omega t - \phi) - \frac{m}{\cos \phi} + \left[\frac{m}{\cos \phi} - \sin(\alpha - \phi) \right] e^{\frac{R.\alpha}{\omega.L}} \times e^{-\frac{R.t}{L}} \quad (2.132)$$

على اعتبار أن:-

$$B = \left[\frac{m}{\cos \phi} - \sin(\alpha - \phi) \right] e^{\frac{R.\alpha}{\omega.L}} \quad (2.133)$$

فإن:-

$$I_N = \frac{i}{I_m} - \sin(\omega t - \phi) - \frac{m}{\cos \phi} + B e^{-\frac{R.t}{L}} \quad (2.134)$$

وعند نهاية فترة التوصيل عند $(\omega t = \alpha + \gamma)$ ، فإن، $(t=0)$ ، وبالتعويض في المعادلة السابقة نجد أن:-

$$I_N = \sin(\omega t - \phi) - \frac{m}{\cos \phi} + B e^{-\frac{R.t}{L}} \\ 0 = \sin(\alpha + \gamma - \phi) - \frac{m}{\cos \phi} + B e^{-\frac{R.(\alpha + \gamma)}{\omega.L}} \quad (2.135)$$

$$0 = \sin(\alpha + \gamma - \phi) - \frac{m}{\cos \phi} + \left[\frac{m}{\cos \phi} - \sin(\alpha - \phi) \right] e^{\frac{R.\alpha}{\omega.L}} \times e^{-\frac{R.(\alpha + \gamma)}{\omega.L}}$$

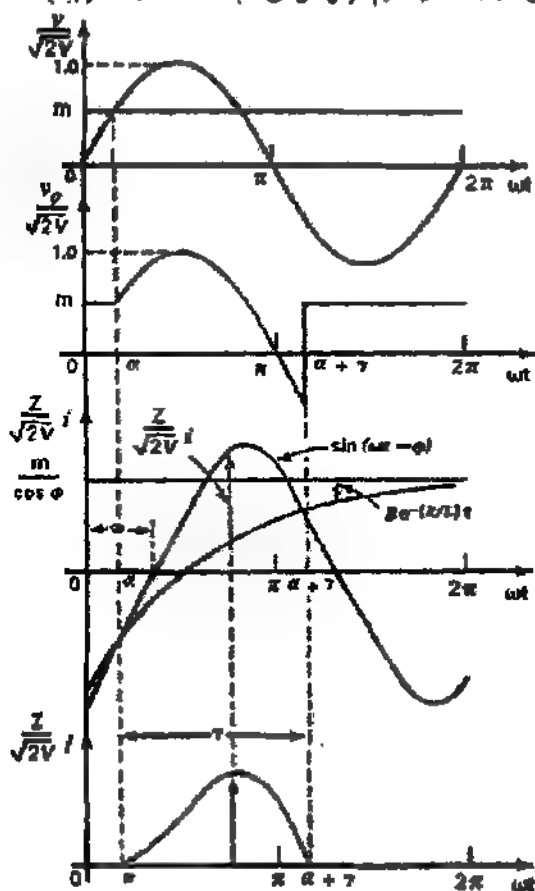
$$0 = \sin(\alpha + \gamma - \phi) - \frac{m}{\cos \phi} + \left[\frac{m}{\cos \phi} - \sin(\alpha - \phi) \right] \times e^{-\frac{R.\gamma}{\omega.L}}$$

$$\frac{m}{\cos \phi} - \sin(\alpha + \gamma - \phi) = \left[\frac{m}{\cos \phi} - \sin(\alpha - \phi) \right] e^{-\frac{\gamma}{\tan \phi}}$$

$$e^{-\frac{\gamma}{\tan \phi}} = \frac{\frac{m}{\cos \phi} - \sin(\alpha + \gamma - \phi)}{\frac{m}{\cos \phi} - \sin(\alpha - \phi)} \quad (2.136)$$

إشارات المخرج لهذه الدائرة مبينة في الشكل (٢-٢٤). في أي دائرة من

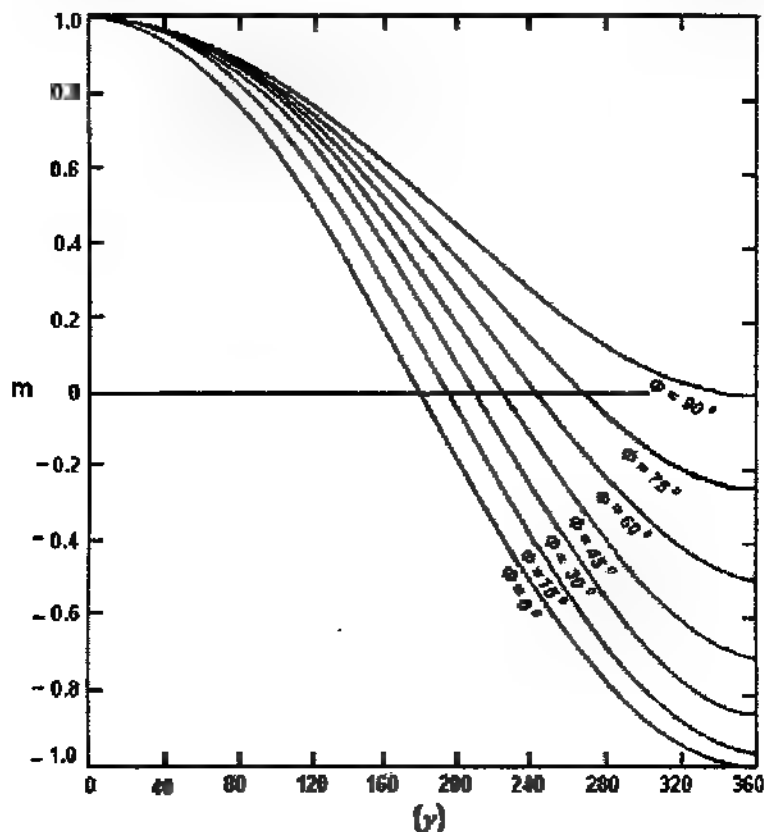
هذا النوع تكون قيم كل من $\left(m = \frac{V_c}{V_m}, \alpha, \phi\right)$ معروفة، وبالتالي يمكن حل المعادلة السابقة من أجل تحديد قيم (γ) ومن ثم حساب قيمة (I_N) .



الشكل (٢٤-٢)

إشارات الخرج لدائرة تقويم نصف موجة تحتوي على
مقاومة وملف وقوة دالعة كهربية عكسية

والطريقة الأسول هي أستخدم منحنيات العلاقات بين هذه القيم من أجل تحديد قيمة (I_n) . وعلاقة (r) مع (m) من أجل قيم مثالية لـ (ϕ) ، الشكل (٢-٢٥).



الشكل (٢-٢٥)

منحنى يبين علاقة (r) مع (m) من أجل قيم مثالية لـ (ϕ)

تحديد الجهود والتيارات في الدائرة:-

- ١- الجهود على طرفي الملف:- خلال دورة واحدة تكون القيمة المتوسطة للجهود على طرفي الملف تساوي للصفر:-

$$\int_0^{2\pi} V_L d(\omega t) = 0$$

- ٢- القيمة المتوسطة للجهود على طرفي المقاومة (R) تساوي:-

$$\begin{aligned} V_{Res} &= \frac{1}{2\pi} \int_a^{a+\gamma} [V_m \sin \omega t - V_C] d(\omega t) \\ &= \frac{V_m}{2\pi} \left[\sqrt{1-m^2} (1 - \cos \gamma) - m(\gamma - \sin \gamma) \right] \end{aligned} \quad (2.137)$$

- ٣- القيمة المتوسطة لتيار الحمل:-

$$I_o = \frac{V_{Res}}{R} = \frac{V_{Res}}{Z \cos \phi} \quad (2.138)$$

وبالتالي فإن:-

$$I_N = \frac{Z}{V_m} \cdot I_o = \frac{1}{2\pi \cos \phi} \left[\sqrt{1-m^2} (1 - \cos \gamma) - m(\gamma - \sin \gamma) \right] \quad (2.139)$$

وعلاقة (I_N) مع (m) من أجل قيم مختلفة لـ (ϕ) مبينة في الشكل (٢-٢٦).

- ٤- القيم المتوسطة للجهود على طرفي الحمل:-

$$V_o = R \cdot I_o + V_C$$

- ٥- القيمة الفعالة للجهود على طرفي الحمل:-

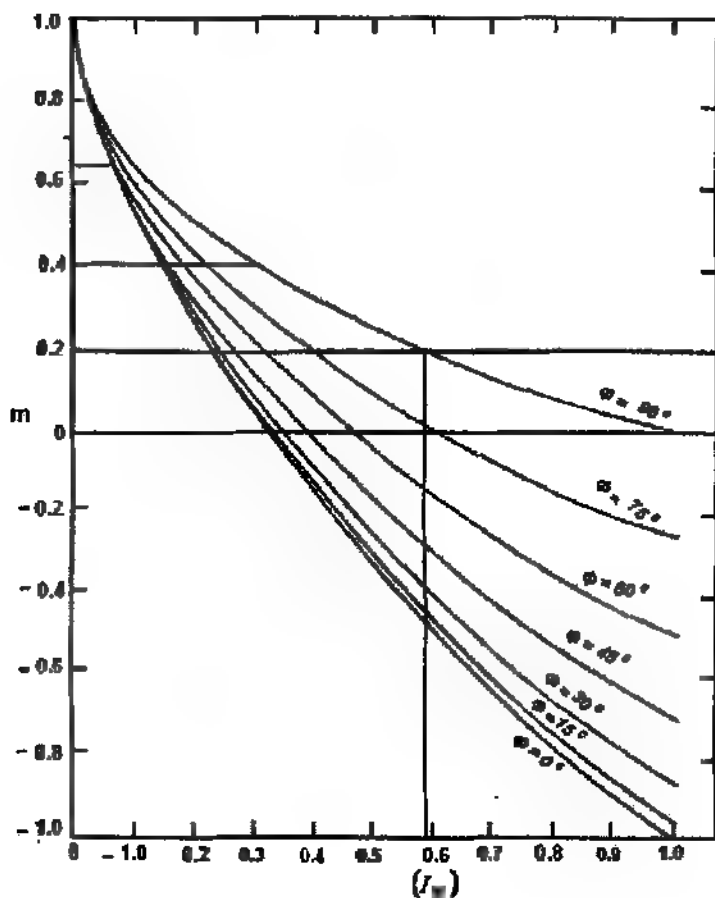
$$V_R = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \left[\int_a^{a+\gamma} [V_m \sin \omega t]^2 d(\omega t) + \int_{a+\gamma}^{2\pi+a} V_C^2 d\omega t \right]} \quad (2.140)$$

- ٦- جهد التمرج:-

$$V_{RI} = \sqrt{V_R^2 - V_o^2}$$

٧- معامل التموج للجهد:-

$$K_v = \frac{V_{RI}}{V_o}$$



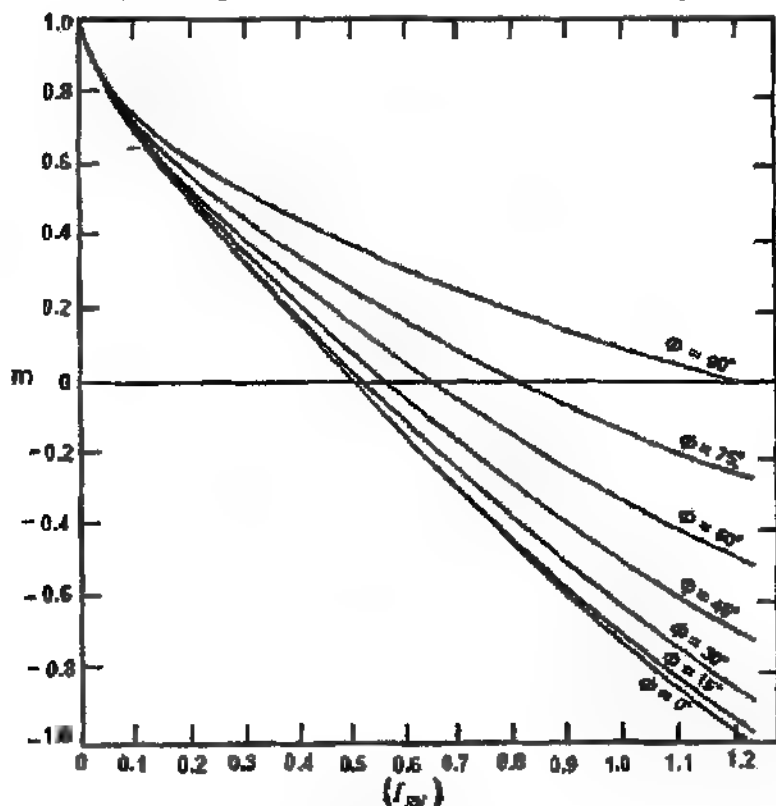
الشكل (٢-٢٦)

منحنى يبين علاقة (I_N) مع (m) من أجل قيم ϕ

٨- القيمة الطبيعية (Normalized) للقيمة الفعالة للتيار:-

$$I_{RN} = \frac{Z \cdot I_R}{V_m} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left(\frac{Z \times i}{V_m} \right)^2 d(\omega t)} \quad (2.141)$$

علاقة (m) مع (I_{RN}) من أجل قيم مختلفة لـ (φ) مبينة في الشكل (٢٧-٢).



الشكل (٢٧-٢)

منطوق بين علاقة (m) مع (I_{RN}) من أجل قيم مختلفة لـ (φ)

٩- تيار التموج:-

$$I_{RI} = \sqrt{\sum I_{nR}^2} = \sqrt{I_R^2 - I_o^2}$$

١٠- معامل التموج للتيار:-

$$K_I = \frac{I_{RI}}{I_o}$$

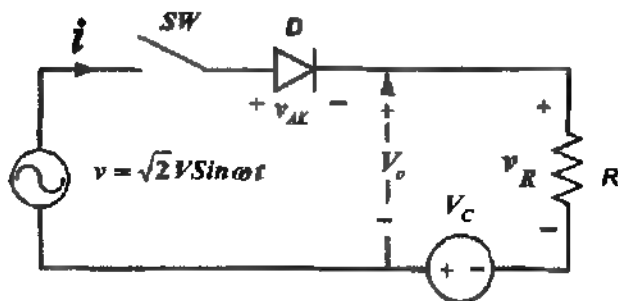
لهذا النوع من الدوائر هنالك حالتين خاصتين:-

أ- إذا كانت قيمة المفاعلة الحثية صغيرة جداً (مهملة) ($L=0$)، كما هو مبين في الشكل (٢-٢٨). فإن قيمة التيار في هذه الحالة تساوي:-

$$i = \frac{V_m}{R} \sin \omega t - \frac{V_C}{R} \quad \alpha < \omega t < \alpha + \gamma$$

بضرب طرفي المعادلة بـ $\left(\frac{R}{V_m}\right)$ نحصل على:-

$$\frac{R \cdot i}{V_m} = \sin \omega t - \frac{V_C}{R} \times \frac{R}{V_m} = \sin \omega t - m \quad (2.142)$$



الشكل (٢-٢٨)

مقوم نصف موجة بعد إهمال قيمة المفاعلة

وشكل هذا القيلر مبين في الشكل (٢٩-٢).

$$\gamma = \pi - 2\alpha$$

$$\begin{aligned} I_o &= \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\gamma} \frac{V_m}{R} (\sin \omega t - m) d\omega t \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi-\alpha} \frac{V_m}{R} (\sin \omega t - m) d(\omega t) \end{aligned} \quad (2.143)$$

$$I_N = \frac{R}{V_m} I_o = \sqrt{1-m^2} - m \cos^{-1} m \quad (2.144)$$

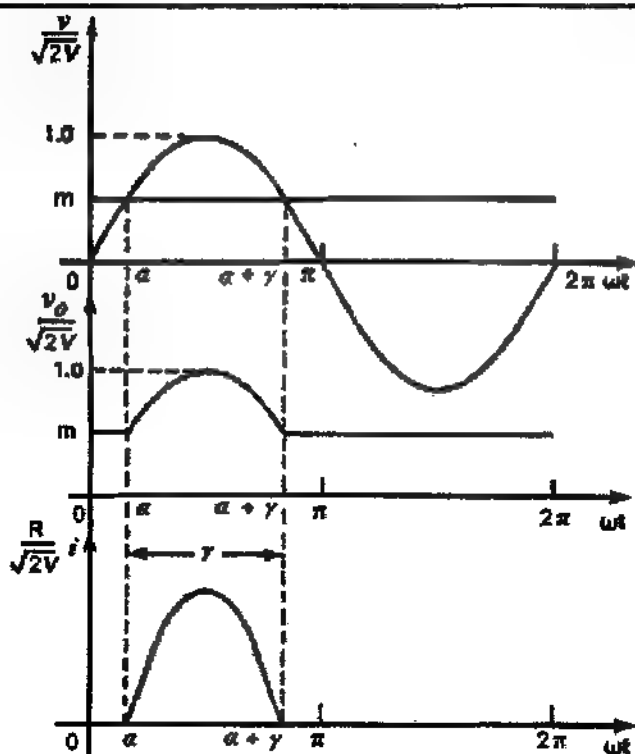
القيمة المتوسطة لجهد الخرج تعطي بالعلاقة:-

$$V_o = R \cdot I_o + V_C$$

$$v_o = V_C, \quad 0 < \omega t < \alpha$$

$$v_o = V_m \sin \omega t, \quad \alpha < \omega t < \alpha + \gamma$$

$$v_o = V_C, \quad \pi - \alpha < \omega t < 2\pi$$



الشكل (٢-٢٩)

شكل التيار الخارج لمقوم نصف موجة بعد إهمال قيمة المعدلة

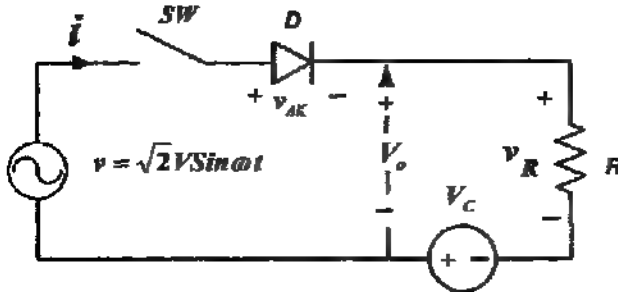
القيمة الفعالة لجهد الخرج تساوي:-

$$V_R = \sqrt{V_C^2 + \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi-\alpha} [(V_m \sin \omega t)^2 - V_C^2] d(\omega t)} \quad (2.145)$$

القيمة الفعالة لتيار الخرج تساوي:-

$$I_R = \sqrt{\frac{1}{2\pi R^2} \int_{\alpha}^{\pi-\alpha} [V_m \sin \omega t - V_C]^2 d(\omega t)} \quad (2.146)$$

مثال (٢-٣):- لدائرة الكهربية المبينة في الشكل أدناه، جهد المصدر يساوي $(v = 110\sqrt{2} \sin 120\pi t \text{ (V)})$ وقيمة المقاومة $(R = 1 \Omega)$ وجهد القوة الدافعة الكهربية $(V_C = 100 \text{ V})$. إذا تم إغلاق المفتاح خلال النصف السالب من الموجة. المطلوب حساب:-



١- حساب قيمة زاوية (α) (زاوية بداية التوصيل للديود).

The angle (α) at which diode D starts to conduct.

٢- زاوية التوصيل (γ) . The conduction angle

٣- القيمة المتوسطة للتيار (i) . The average value of current

٤- القيمة الفعالة للتيار (i) . The RMS value of current

٥- القدرة المزودة من مصدر الجهد المتناوب . The power delivered by the ac source

٦- معامل القدرة لمصدر التغذية . The power factor at the ac source

الحل:-

$$\alpha = \sin^{-1} m = \sin^{-1} \frac{V_C}{V_m} = \sin^{-1} \frac{100}{110\sqrt{2}} = 40^\circ = 0.697 \text{ rad} \quad -1$$

$$\gamma = \pi - 2\alpha = \pi - 2 \times 0.697 = 1.75 \text{ rad} = 100^\circ \quad -2$$

-٣-

$$\begin{aligned}
 I_o &= \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi-\alpha} \frac{V_m}{R} (\sin \omega t - m) d\omega t \\
 &= \frac{1}{2\pi} \int_{0.697}^{\pi-0.697} \frac{100\sqrt{2}}{1} \left(\sin 120\pi t - \frac{100}{110\sqrt{2}} \right) d(\omega t) = 10.2 \text{ A}
 \end{aligned}$$

-٤-

$$\begin{aligned}
 I_R &= \sqrt{\frac{1}{2\pi R^2} \int_{\alpha}^{\pi-\alpha} [V_m \sin \omega t - V_C]^2 d(\omega t)} \\
 &= \sqrt{\frac{1}{2\pi 1^2} \int_{0.697}^{\pi-0.697} (110\sqrt{2})^2 \left[\sin 120\pi t - \frac{100}{110\sqrt{2}} \right]^2 d(\omega t)} = 21.2 \text{ A}
 \end{aligned}$$

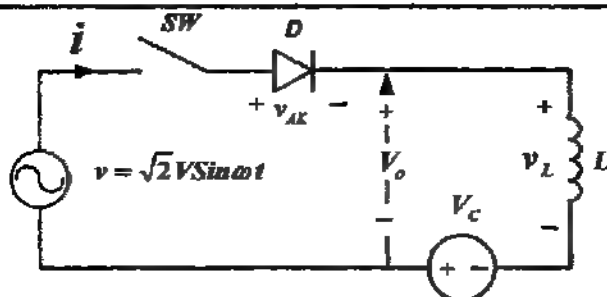
-٥-

$$P = R I_R^2 + V_C \cdot I_o = 1 \times (21.2)^2 + 100 \times 10.2 = 1469 \text{ watt}$$

-٦-

$$\text{Power Factor} = P.F = \frac{P}{V \cdot I_R} = \frac{1469}{110 \times 21.2} = 0.63$$

ب - إذا كانت قيمة المقاومة (R) صغيرة جداً (مهملة) ($R=0$)، كما هو مبين في الشكل (٢-٣٠).



الشكل (٢-٢٠)

مقوم نصف موجة بعد إكمال قيمة المقاومة

في هذه الحالة فلن قيمة التيار المار في الدائرة هي عبارة عن مجموع مركبتين، الأولى ناتجة عن مصدر الجهد $(V(t))$ والثانية ناتجة عن مصدر الجهد (V_C) .

المركبة الأولى لهذه الحالة تحسب من المعادلة التالية:-

$$V_m \sin \omega t = L \frac{di_s}{dt} = \omega \cdot L \frac{di_s}{d\omega t} \Rightarrow \frac{di_s}{d\omega t} = \frac{V_m}{\omega L} \sin \omega t \quad (2.147)$$

$$i_s = \frac{V_m}{\omega L} \int_{\alpha}^{\omega t} \sin(\omega t) d\omega t = \frac{V_m}{\omega L} [\cos \alpha - \cos \omega t] \quad (2.148)$$

وقيمة التيار (i_s) تساوي:-

$$i_s = 0, \quad \omega t = \alpha$$

$$i_s = 0, \quad \omega t = 2\pi - \alpha$$

المركبة الثانية المتعلقة بالجهد (V_C) ، يمكن كتابة المعادلة التالية:-

$$-V_C = L \frac{di_C}{dt} = \omega \cdot L \frac{di_C}{d\omega t} \Rightarrow \frac{di_C}{d\omega t} = -\frac{V_C}{L} \quad (2.149)$$

وقيمة للتيار (i_C) تساوي:-

$$i_C = -\frac{V_C}{\omega L} \int d\omega t = -\frac{V_C}{\omega L} [\omega t - \alpha] \quad (2.150)$$

ونكون القيمة الكلية للتيار مساوية:-

$$i = i_s + i_c = \frac{V_m}{\omega L} [\cos \alpha - \cos \omega t - m(\omega t - \alpha)] \quad (2.151)$$

ولكن عندما $(\omega t = \alpha)$ فإن:-

$$\frac{di_s}{dt} = \frac{V_m}{L} \sin \alpha, \sin \alpha = \frac{V_c}{V_m}$$

$$\frac{di_s}{dt} = \frac{V_c}{L} = \frac{V_m}{L} \sin \alpha$$

وكذلك:-

$$\frac{di_c}{dt} = -\frac{V_c}{L}$$

وبالتالي فإن:-

$$\frac{di_s}{dt} = \frac{di_c}{dt}$$

وهذه التيارات مبينة في الشكل (٢-٣١).

القيمة للمتوسطة للجهد على طرفي الملف خلال دورة واحدة يساوي:-

$$\int_0^{2\pi} v_L d\omega t = 0 \quad (2.152)$$

قيمة التيار $(i = 0)$ عندما $(\omega t = \alpha + \gamma)$ ، بالتالي وبالتعويض في المعادلة الكلية

للتيار تصبح المعادلة:-

$$i = i_s + i_c = \frac{V_m}{\omega L} [\cos \alpha - \cos \omega t - m(\omega t - \alpha)] \quad (2.153)$$

نجد أن:-

$$\cos \alpha - \cos(\alpha + \gamma) - m\gamma = 0 \quad (2.154)$$

إذا كانت قيمة $(R = 0)$ فإن $(\phi = 90^\circ)$ ، بالتالي فإن $(\cos \phi = 0)$ و

$(\sin \phi = 1)$. نحسب قيمة التيار (I_r) من العلاقة:-

$$I_o = \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\gamma} \frac{V_m}{\omega L} (\cos \alpha - \cos \omega t - m(\omega t - \alpha)) d\omega t \quad (2.155)$$

وبالتالي فإن:-

$$I_N = \frac{\omega \cdot L}{V_m} \cdot I_o = \frac{1}{2\pi} \left[\sqrt{1-m^2} (\gamma - \sin \gamma) + m(1 - \cos \gamma) - \frac{m\gamma^2}{2} \right] \quad (2.156)$$

القيمة المتوسطة لجهد الخرج تساوي:-

$$v_o = v_C, \quad 0 < \omega t < \alpha$$

$$v_o = V_m \sin \omega t, \quad \alpha < \omega t < \alpha + \gamma$$

$$v_o = V_C, \quad \alpha + \gamma < \omega t < 2\pi$$

بما أن القيمة المتوسطة للجهد على الملف تساوي صفراً فإن القيمة المتوسطة لجهد الخرج تساوي:-

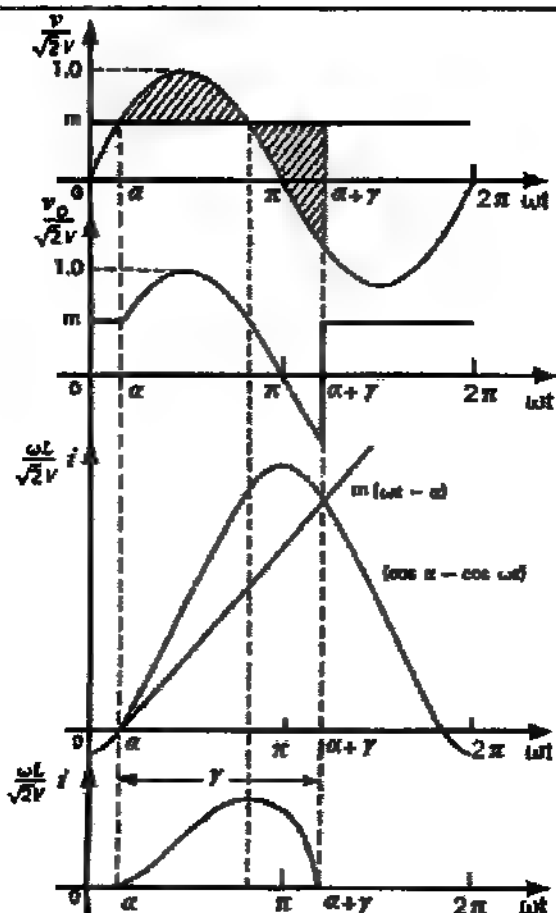
$$V_o = V_C$$

القيمة الفعالة لجهد الخرج تعطى بالعلاقة:-

$$V_R = \sqrt{V_C^2 + \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\gamma} [V_m \sin \omega t - V_C]^2 d\omega t} \quad (2.157)$$

القيمة الفعالة لتيار الخرج تعطى بالعلاقة:-

$$I_R = \frac{V_m}{\omega \cdot L} \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\gamma} [\cos \alpha - \cos \omega t - m(\omega t - \alpha)]^2 d\omega t} \quad (2.158)$$



الشكل (٢-٣١)

شكل إشارات التيار الخارجة لمقوم نصف موجة بعد إكمال قيمة المقارمة

مثال (٢-٤): خمس بطاريات ($12V$) موصولة مع بعضها على التوالي، ويتم شحنها من مصدر جهد أحادي الطور متناوب جهده ($110 V$) وبتردد ($50 Hz$).

باستخدام دائرة تقويم أحادي الطور نصف موجة مع حمل حثي ($L = 30 \text{ mH}$).
المطلوب حساب:-

- ١- القيمة المتوسطة للتيار والقدرة المزودة للبطاريات، إذا كانت القوة الدافعة الكهربائية لكل بطارية تساوي (6 V).
- ٢- القيمة المتوسطة للتيار والقوة المزودة إلى البطاريات، إذا كانت القوة الدافعة الكهربائية لكل بطارية تساوي (6 V).
- ٣- القيمة المتوسطة للتيار والقوة المزودة إلى البطاريات، إذا كانت القوة الدافعة الكهربائية لكل بطارية مهملة.

الحل:-

١-

$$\alpha = \sin^{-1} m = \sin^{-1} \frac{V_C}{V_m}$$

$$V_C = 6 \times 5 = 30 \text{ V} , \quad V_m = \sqrt{2} \times 110 = 110\sqrt{2} \text{ V}$$

يتم حساب قيمة الزاوية (γ) من حل المعادلة:-

$$\cos \alpha - \cos(\alpha + \gamma) - m \gamma = 0$$

$$I_o = \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\gamma} \frac{V_m}{\omega \cdot L} (\cos \alpha - \cos \omega t - m(\omega t - \alpha)) d\omega t$$

أو من المعادلة:

$$I_N = \frac{\omega \cdot L}{V_m} \cdot I_o = \frac{1}{2\pi} \left[\sqrt{1-m^2} (\gamma - \sin \gamma) + m(1 - \cos \gamma) - \frac{m\gamma^2}{2} \right]$$

أو تم حساب قيمة (I_N) من المنحنيات من أجل ($\phi = 90^\circ$) فإن:-

$$m = 0.192 , \quad \gamma = 264^\circ , \quad I_N = 0.57$$

وبالتالي فإن القيمة المتوسطة للتيار تساوي:-

$$I_o = I_m \times I_N - \frac{V_m}{\omega \cdot L} I_N$$

$$\text{The average current } I_o = \frac{V_m}{\omega \cdot L} I_N = \frac{\sqrt{2} \times 110}{0.377 \times 30} \times 0.57 = 7.8 \text{ A}$$

$$\text{Power} = V_C \times I_o = 30 \times 7.8 = 234 \text{ V}$$

-٢

$$V_C = 5 \times 13 = 65 \text{ V} , \quad V_m = \sqrt{2} \times 110 \text{ V} , \quad m = \frac{V_C}{V_m} = 0.416$$

من المنحنيات من أجل $(\phi = 90^\circ)$ فإن:-

$$\gamma = 212^\circ , \quad I_N = 0.26$$

$$\text{The average current } I_o = \frac{V_m}{\omega \cdot L} I_N = \frac{\sqrt{2} \times 110}{0.377 \times 30} \times 0.26 = 3.56 \text{ A}$$

$$\text{Power} = V_C \times I_o = 30 \times 3.56 = 231 \text{ V}$$

-٣

$$V_C = 0 , \quad m = 0 , \quad \gamma = 360^\circ , \quad I_N = 1$$

$$\text{The average current } I_o = \frac{V_m}{\omega \cdot L} I_N = \frac{\sqrt{2} \times 110}{0.377 \times 30} \times 1 = 13.7 \text{ A}$$

$$\text{Power} = 0$$

٢-٣-٥- التقويم أحادي للطور موجة كاملة

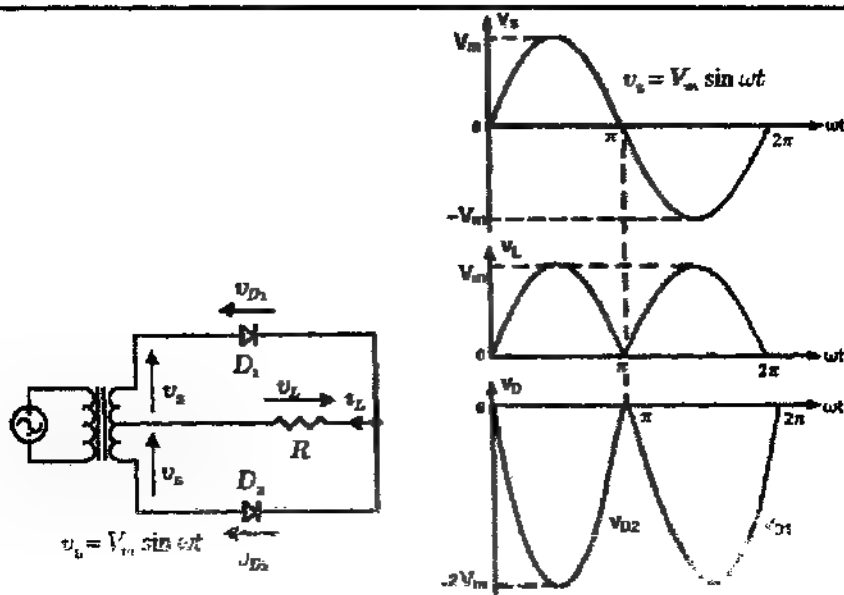
Single Phase-Full Wave Rectifiers

ويقسم الى قسمين أساسيين هما :-

١- تقويم موجة كاملة باستخدام محول نقطة وسطية (Center Tapped):-

الدائرة الكهربائية وشكل موجة المخرج لهذا المقوم مبينة في الشكل من أجل الحمل

المادي (٢-٣٢).



الشكل (٢-٣٧)

مقوم موجة كاملة أحادي الطور وشكل الموجة الخارجة

القيمة المتوسطة للجهد على أطراف الحمل تعطى بالعلاقة :-

$$V_o = V_{dc} = \frac{2}{2\pi} \int_0^\pi V_m \sin \omega t d\omega t = \frac{2 V_m}{\pi}$$

$$V_o = 0.6366 V_m \quad (2.159)$$

إذا كان الحمل للدائرة حملاً مغلياً فإن القيمة المتوسطة للتوتر خلال الحمل تعطى

بالعلاقة :-

$$I_o = I_{dc} = \frac{V_{dc}}{R} = \frac{2 V_m}{\pi \cdot R} = \frac{0.6366 V_m}{R} \quad (2.160)$$

للقيمة الفعالة للجهد على أطراف الحمل تعطى بالعلاقة:-

$$V_R = V_{rms} = \sqrt{\frac{2}{2\pi} \int_0^{\pi} (V_m \sin \omega t)^2 d\omega t}$$

$$V_R = \frac{V_m}{\sqrt{2}} = 0.707 V_m \quad (2.161)$$

$$I_R = I_{rms} = \frac{V_{rms}}{R} = \frac{0.707 V_m}{R} \quad (2.162)$$

$$P_{dc} = \frac{(0.6366 V_m)^2}{R} \quad (2.163)$$

$$P_{ac} = \frac{(0.707 V_m)^2}{R}$$

$$\eta = \frac{P_{dc}}{P_{ac}} = 81 \%$$

$$F.F = \frac{0.707 V_m}{0.6366 V_m} = 1.11$$

$$RF = \sqrt{(F.F)^2 - 1} = \sqrt{(1.11)^2 - 1} = 0.482$$

$$V_S = \frac{V_m}{\sqrt{2}} = 0.707 V_m$$

$$I_S = \frac{0.5 V_m}{R}$$

$$P_{VA} = 2 V_S \cdot I_S$$

$$TUF = \frac{(0.6366)^2}{2 \times 0.707 \times 0.5} = 0.5732$$

$$PIV = 2 V_m$$

مثال (٢-٥):- المقوم المبين في الشكل (٢-٢٢) موصول مع حمل (RL).

باستخدام سلسلة فورير أوجد الفولتية الخارجة $(v_L(t))$ و التيار الحمل $(i_L(t))$. إذا

كانت $(V_m = 170 \text{ V})$ ، والتردد $(f = 60 \text{ Hz})$ ، والمقاومة $(R = 500 \Omega)$ ، فأوجد قيمة المحاثة (L) التي تجعل معامل التمرج يساوي (5%) من تيار (I_o) .
الحل:-

باستخدام سلسلة فوريير يمكن إيجاد الفولتية الخارجة من العلاقة:

$$v_L(t) = V_o + \sum_{n=2,4,\dots}^{\infty} (a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t)$$

حيث أن:

$$V_o = V_{dc} = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} v_L(t) d(\omega t) = \frac{2}{2\pi} \int_0^{\pi} V_m \sin \omega t d(\omega t) = \frac{2V_m}{\pi}$$

$$a_n = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v_L \cos n\omega t d(\omega t) = \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} V_m \sin \omega t \cos n\omega t d(\omega t)$$

$$= -\frac{4V_m}{\pi} \sum_{n=2,4,\dots}^{\infty} \frac{-1}{(n-1)(n+1)}$$

$$a_n = 0, \text{ for } n = 1, 3, 5, \dots$$

$$b_n = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v_L \sin n\omega t d(\omega t) = \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} V_m \sin \omega t \sin n\omega t d(\omega t) = 0$$

باستبدال قيم (a_n, b_n) ، نحصل على الفولتية الخارجة من العلاقة:

$$v_L(t) = \frac{2V_m}{\pi} - \frac{4V_m}{3\pi} \cos 2\omega t - \frac{4V_m}{15\pi} \cos 4\omega t - \frac{4V_m}{35\pi} \cos 6\omega t - \dots$$

وتكون قيمة الممانعة الكلية:-

$$Z = R + j(n\omega L) = \sqrt{R^2 + (n\omega L)^2}$$

زاوية فرق الطور تساوي:-

$$\theta_n = \tan^{-1} \frac{n\omega L}{R}$$

والتيار اللحظي للحمل:-

$$i(t) = I_o - \frac{4V_m}{\pi} \left[\frac{1}{3Z_2} \cos(2\omega t - \theta_2) - \frac{1}{15Z_4} \cos(4\omega t - \theta_4) + \dots \right]$$

حيث أن:-

$$I_o = \frac{V_o}{R} = \frac{2V_m}{\pi R}$$

وبما أن القيم الفعالة لكل توافقية للتيار تعطى بالعلاقة:-

$$I_R = \frac{I_m}{\sqrt{2}}$$

$$I_{2R} = \frac{4V_m}{\sqrt{2}\pi} \cdot \frac{1}{3Z_2} ; Z_2 = \sqrt{R^2 + (2\omega L)^2} ; \phi_2 = \tan^{-1} \frac{2\omega L}{R}$$

$$I_{4R} = \frac{4V_m}{\sqrt{2}\pi} \cdot \frac{1}{15Z_4} ; Z_4 = \sqrt{R^2 + (4\omega L)^2} ; \phi_4 = \tan^{-1} \frac{4\omega L}{R}$$

$$I_{6R} = \frac{4V_m}{\sqrt{2}\pi} \cdot \frac{1}{35Z_6} ; Z_6 = \sqrt{R^2 + (6\omega L)^2} ; \phi_6 = \tan^{-1} \frac{6\omega L}{R}$$

نحصل على القيمة الفعالة للتيار للتموج من معادلة التيار اللحظي:-

$$I_R = \frac{-(4V_m)}{\sqrt{2}\pi} \left[\left(\frac{1}{3} \right) \frac{1}{Z_2} + \left(\frac{1}{15} \right) \frac{1}{Z_4} + \left(\frac{1}{35} \right) \frac{1}{Z_6} \dots \right]$$

معامل التمرج من أجل قيم التوافقية الأساسية يساوي:

$$RF = \frac{I_{2R}}{I_o} = \frac{\frac{4V_m}{\sqrt{2}\pi} \cdot \frac{1}{3} \cdot \frac{1}{\sqrt{R^2 + (2\omega L)^2}}}{\frac{2V_m}{\pi} \cdot R} \cdot \frac{0.481}{\sqrt{1 + (2\omega L/R)^2}} = 0.05$$

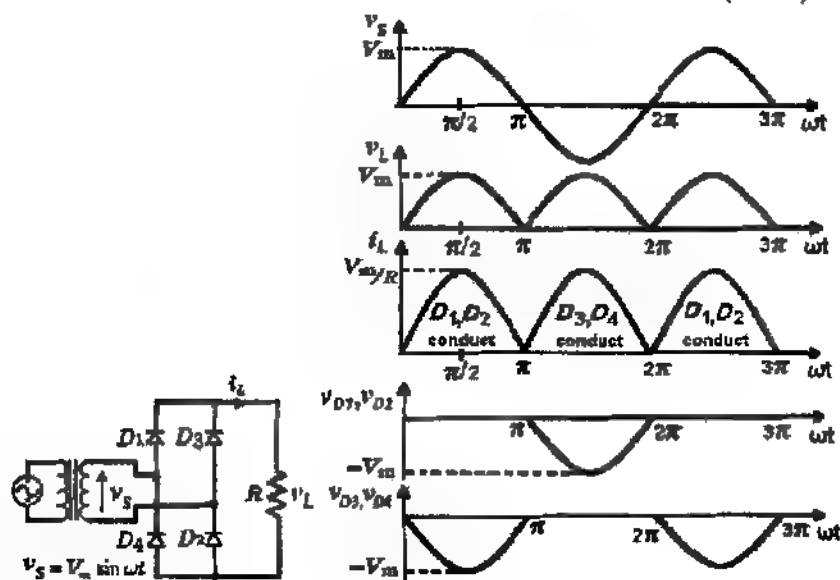
من أجل ($R = 500\Omega$) والتردد ($f = 60Hz$)، فإننا نحصل على قيمة المعادلة من المعادلة السابقة:-

$$0.481^2 = 0.05^2 \left[1 + \left(4 \times 60 \times \frac{\pi L}{500} \right)^2 \right] \Rightarrow L = 6.34 \text{ H}$$

٢- تقويم موجة كاملة باستخدام الجسر (Bridge Rectifier) :-

دائرة هذا المقوم وشكل موجة الجهد على أطراف الحمل مبينة في الشكل

(٣٣-٢).



الشكل (٣٣-٢)

دائرة تقويم موجة كاملة باستخدام الجسر وشكل الموجة الخارجة

مثال (٢-٦) :- مقوم جسري أحادي الطور يقضي محرك تيار مباشر وتيار الحمل يكون عبارة عن (I_a) . حدد معامل التوافقيات لتيار المدخل (HF) . ومعامل القدرة للمدخل (PF) . يوجد ملف قبل للمحرك حيث يعمل كمرشح عالي الجودة لتقليل معامل تموج تيار الحمل. يمكن إيجاد التيار الدخل من سلسلة فورير :-

$$i_1(t) = I_o + \sum_{n=1,3,\dots}^{\infty} (a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t)$$

حيث أن :-

$$I_o = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} i_1(t) d(\omega t) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} I_a d(\omega t) = 0$$

$$a_n = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} i_1(t) \cos n\omega t d(\omega t) = \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} I_a \cos n\omega t d(\omega t) = 0$$

$$b_n = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} i_1(t) \sin n\omega t d(\omega t) = \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} I_a \sin n\omega t d(\omega t) = \frac{4I_a}{n\pi}$$

باستبدال قيم (a_n, b_n) ، نحصل على تيار المدخل من العلاقة :-

$$i_1(t) = \frac{4I_a}{\pi} \left[\frac{\sin \omega t}{1} + \frac{\sin 3\omega t}{3} + \frac{\sin 5\omega t}{5} + \dots \right]$$

وتكون القيمة للفعالة الاساسية لتوافقية تيار المدخل :-

$$I_{S1} = \frac{4I_a}{\pi\sqrt{2}} = 0.90I_a$$

أما القيمة الفعالة لتيار المدخل فتكون :-

$$I_s = \frac{4}{\pi\sqrt{2}} I_a \left[1 + \left(\frac{1}{3}\right)^2 + \left(\frac{1}{5}\right)^2 + \left(\frac{1}{7}\right)^2 + \left(\frac{1}{9}\right)^2 + \dots \right]^{1/2} - I_a$$

$$HF = \left[\left(\frac{1}{0.90} \right)^2 - 1 \right]^{1/2} = 0.4843 \text{ or } 48.43\%$$

زاوية الإزاحة $(\phi = 0)$ ، ومعامل الإزاحة $(DF = \cos \phi = 1)$ ومعامل القدرة

$$PF = \frac{V_S I_1}{V_S I_S} \cos \phi = \frac{I_1}{I_S} \cos \phi = \frac{0.90 I_a}{I_a} \times 1 = 0.90 \quad \text{يساوي :-}$$

ملاحظة :- للمقوم الجسري فإن (TUF) يساوي :-

$$TUF = \frac{(0.6366)^2}{0.707 \times 0.707} = 0.81$$

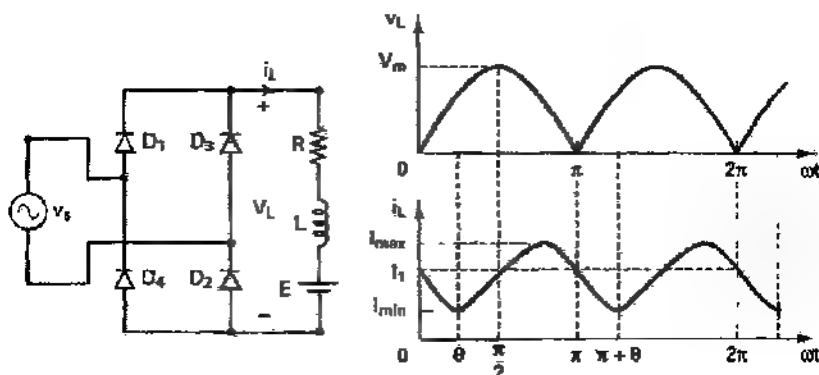
٢-٣-٥-١- التحويل أحادي للطور موجة كاملة بحمل حتى مادي:-

Single Phase-Full Wave Rectifiers with RL Load

معظم الأحوال الموجودة في الطبيعة هي حثية. وإن تيار الحمل يعتمد على قيمة كل من المقاومة والمحث، كما هو مبين في الشكل (٢٤-٢). وقمنا بإضافة فولتية البطارية (E) وذلك من أجل تسهيل حل المعادلات المستخدمة.

إذا كان $v_S = V_m \sin \omega t = \sqrt{2} V_S \sin \omega t$ هي فولتية للمدخل، فإنه يمكن إيجاد تيار الحمل (i_L) من:-

$$L \frac{di_L}{dt} + R i_L + E = \sqrt{2} V_S \sin \omega t \quad (2.164)$$



الشكل (٢٤-٢)

مقوم موجة كاملة بحمل حتى مادي

والتي يكون حلها من الشكل:-

$$i_L = \frac{\sqrt{2} V_S}{Z} \sin(\omega t - \theta) + A_1 e^{-(R/L)t} - \frac{E}{R} \quad (2.165)$$

حيث أن الممانعة $(Z = \sqrt{R^2 + (\omega L)^2})$ وزاوية الحمل الحثي $(\theta = \tan^{-1} \omega L/R)$.

الحالة الأولى:- تيار الحمل المستمر.

الثابت (A_1) في المعادلة (2.165) يمكن إيجاده من الشروط الابتدائية عند $(\omega t = \pi, i_L = I_1)$.

$$A_1 = \left(I_1 + \frac{E}{R} - \frac{\sqrt{2} V_S}{Z} \sin \theta \right) e^{(R/L)(\pi/\omega)} \quad (2.166)$$

وبتعويض قيمة الثابت (A_1) في المعادلة (2.165) ينتج:-

$$i_L = \frac{\sqrt{2} V_S}{Z} \sin(\omega t - \theta) + \left(I_1 + \frac{E}{R} - \frac{\sqrt{2} V_S}{Z} \sin \theta \right) e^{(R/L)(\pi/\omega - t)} \quad (2.167)$$

في حالة الثبات فإن، $(i_L(\omega t = 0) = i_L(\omega t = \pi))$ وعندها تصبح $(i_L(\omega t = 0) = I_1)$ ، وبتطبيق هذه الحالة نحصل على:-

$$I_1 = \frac{\sqrt{2} V_S}{Z} \sin \theta + \frac{1 + e^{-(R/L)(\pi/\omega)}}{1 - e^{-(R/L)(\pi/\omega)}} \frac{E}{R} \quad \text{For } I_1 > 0 \quad (2.168)$$

بعد تبسيط واستبدال المعادلة (2.168) ينتج:-

$$i_L = \frac{\sqrt{2} V_S}{Z} \sin(\omega t - \theta) + \frac{2}{1 - e^{-(R/L)(\pi/\omega)}} \sin \theta e^{-(R/L)t} \quad (2.169)$$

For $0 \leq \omega t \leq \pi$ and $i_L \geq 0$

ومن المعادلة (2.169) يمكن إيجاد التيار الفعال للديود:-

$$I_r = \left[\frac{1}{2\pi} \int_0^\pi i_L^2 d(\omega t) \right]^{1/2} \quad (2.170)$$

ويمكن إيجاد القيمة الفعالة لتيار الخرج وذلك بجمع التيارات على كل الديودات:-

$$I_{rms} = (I_r^2 + I_f^2)^{1/2} = \sqrt{2} I_r \quad (2.171)$$

ومن المعادلة (2.169) يمكن إيجاد القيمة المتوسطة لتيار الديود:-

$$I_d = \frac{1}{2\pi} \int_0^\pi i_L d(\omega t) \quad (2.172)$$

الحالة الثانية:- تيار الحمل الغير مستمر. تيار الحمل يمر فقط خلال الفترة

$(\alpha \leq \omega t \leq \beta)$. يبدأ الديود بالتوصيل خلال الفترة $(\omega t = \alpha)$ وتعطى:-

$$\alpha = \sin^{-1} \frac{E}{V_m} \quad (2.173)$$

عندما $(\omega t = \alpha)$ و $i_L(\omega t) = 0$ وبعد معرفة قيمة الثابت (A_1) فإن المعادلة

(2.165) تصبح كما يلي:-

$$A_1 = \left(\frac{E}{R} - \frac{\sqrt{2} V_s}{Z} \sin(\alpha - \theta) \right) e^{(R/L)(\pi/\omega)} \quad (2.174)$$

وبتعويض قيمة الثابت (A_1) في المعادلة (2.165) ينتج:-

$$i_L = \frac{\sqrt{2} V_s}{Z} \sin(\omega t - \theta) + \left(\frac{E}{R} - \frac{\sqrt{2} V_s}{Z} \sin(\alpha - \theta) \right) e^{(\frac{R}{L})(\frac{\pi}{\omega} - t)} \quad (2.175)$$

عندما $(\omega t = \beta)$ يهبط التيار الى الصفر، وعندها تصبح $(i_L(\omega t = \beta) = 0)$ ،

وبتطبيق هذه الحالة نحصل على:-

$$\frac{\sqrt{2} V_s}{Z} \sin(\beta - \theta) + \left[\frac{E}{R} - \frac{\sqrt{2} V_s}{Z} \sin(\alpha - \theta) \right] e^{(R/L)(\alpha - \beta)\omega} = 0$$

ومن المعادلة (2.175) يمكن إيجاد التيار الفعال للديود:-

$$I_r = \left[\frac{1}{2\pi} \int_\alpha^\beta i_L^2 d(\omega t) \right]^{1/2} \quad (2.176)$$

ومن المعادلة (2.169) يمكن إيجاد القيمة المتوسطة لتيار الديود:-

$$I_d = \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\beta} i_L d(\omega t) \quad (2.177)$$

٢-٤- المرشحات Filters

نتيجة لعملية التقويم باستخدام الديودات فإن الجهد على الحمل يتألف من مركبتين، مركبة جهد مستمر ومركبة جهد متناوب، يحتوي على للموجة الأساسية وعدد من موجات التوافقيات لتلك الموجة والتي يمكن تحليلها باستخدام سلسلة فوريير.

$$V_L(t) = V_o + \sum_{n=1,2,\dots}^{\infty} (a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t) \quad (2.178)$$

من أجل تقويم نصف موجة يكون:-

$$V_L(t) = V_L \left(1 + \frac{\pi}{2} \cos \omega t + \frac{2}{3} \cos 2\omega t - \frac{2}{15} \cos 4\omega t + \dots \right) \quad (2.179)$$

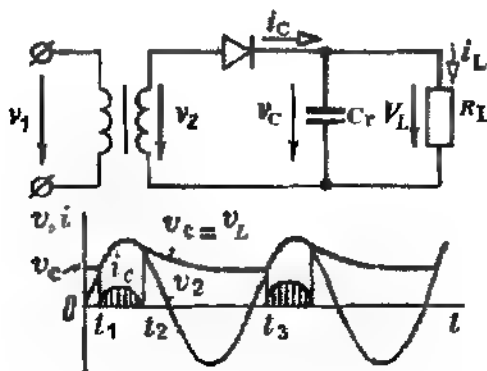
من أجل تقويم موجة كاملة يكون:-

$$V_L(t) = V_L \left(1 + \frac{2}{3} \cos \omega t - \frac{2}{15} \cos 4\omega t + \dots \right) \quad (2.180)$$

ويكون تردد الموجة الأساسية لجهد الحمل في التقويم نصف الموجة يساوي تردد المنبع بينما تردد الموجة الأساسية لجهد الحمل في التقويم موجة كاملة يساوي ضعف تردد المنبع. والجهد الخارج في عملية التقويم لا يمكن استخدامه للوصل بشكل مباشر مع الحمل وإنما يجب أن تجرى عليه بعض عمليات التنعيم (الفلترة)، وهذه المرشحات تتألف من ملفات ومكثفات بالإضافة إلى المقاومات وتقسّم إلى الأقسام الرئيسية التالية:-

١- المرشحات التي تستخدم المكثفات:- ومبدأ عملها يقوم على أساس شحن المكثف خلال فترة توصيل الثنائي ومن ثم تفريغ هذه الشحنة في الحمل خلال الفترة التي يكون فيها الثنائي في حالة القفل.

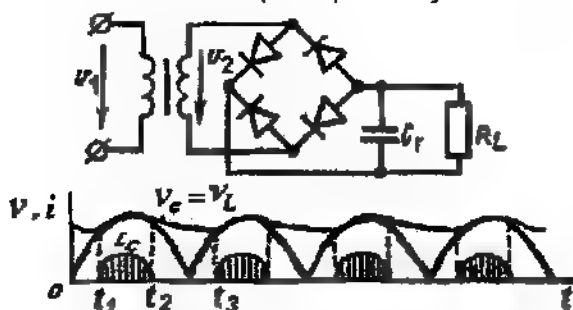
- تقويم نصف موجة كما في الشكل (٢-٣٥):-



الشكل (٢-٣٥)

مقوم نصف موجة ومرشح يستخدم المكثف وشكل الإشارة الخارجة

- تقويم موجة كاملة كما في الشكل (٢-٣٦):-



الشكل (٢-٣٦)

مقوم موجة كاملة وفلتر يستخدم المكثف وشكل الإشارة الخارجة

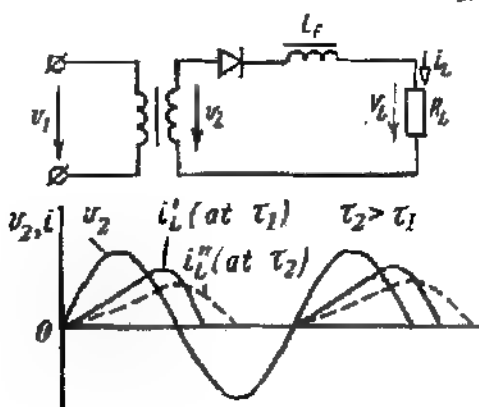
ويعرف معامل التتعيم بأنه النسبة بين معامل التموج للمدخل إلى معامل التموج للخروج .

$$\eta = \frac{RF_{input}}{RF_{output}}$$

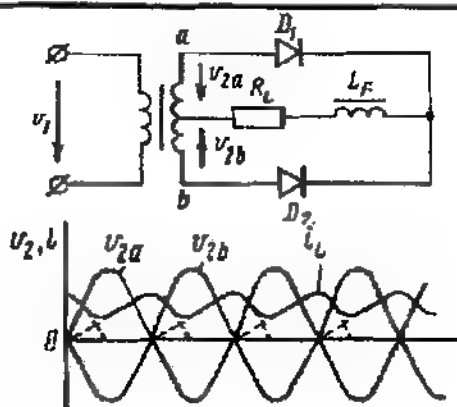
ويتم اختيار سعة المكثف عند التوافقية الأساسية من أجل الحصول على عامل تتعيم أفضل بحيث يكون زمن الشحن لها سريع وزمن التفريغ بطيء وتحدد قيمة سعة المكثف من العلاقة:-

$$X_c = \frac{1}{2\pi f_1 C} \ll R_L \Rightarrow C \gg \frac{1}{2\pi f_1 R_L} \quad (2.181)$$

٢- المرشحات التي تستخدم الملفات:- ويتم بوصل الملف على التوالي مع الديود كما في الشكل (٢-٣٧). ومبدأ عملها يقوم على تخزين الطاقة أثناء توصيل الديود، وتم تفريغ هذه الطاقة إلى الحمل أثناء فصل الديود. ونتيجة وجود فصل في عمل هذه الملفات في التقويم نصف موجة فإن هذا النوع من المرشحات لا يستخدم في التقويم نصف الموجة، ويستخدم في الدوائر ذات التيارات المرفوعة والأحمال الصغيرة.



الشكل (٢-٣٧-٢) مقوم نصف موجة مرشح يستخدم الملف وشكل الإشارات الخارجة.



الشكل (٢-٣٧-ب)

مقوم نصف موجة وموجة كاملة ومرشحات تستخدم الملف وشكل الإشارات الخارجة

٢- المرشحات التي تستخدم الملف والمكثف (RC, LC Filters) :- الشكل (٢-٣٨)

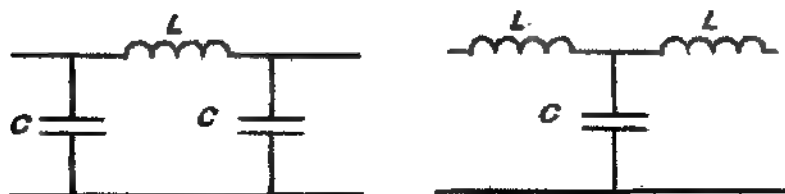
يبين بعض أنواع هذه المرشحات :-



الشكل (٢-٨٢)

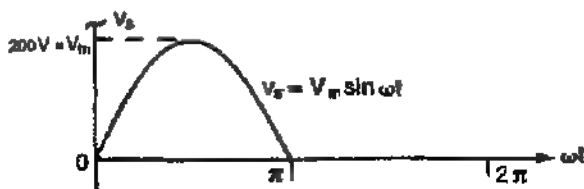
ويستخدم بشكل واسع النوع (π) والنوع (T) من المرشحات كما هو مبين في

الشكل (٢-٩٣).



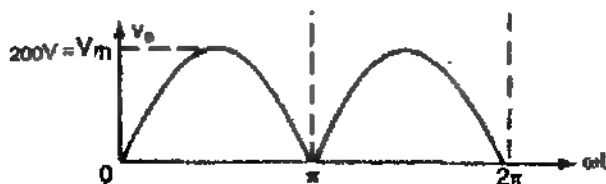
الشكل (٢-٩٣)

مثال (٢-٧): أوجد القيمة للمتوسطة للموجة المبينة في الشكل:-



الحل:-

$$V_{dc} = \frac{V_m}{\pi} = 0.3183 \times 200 = 63.66V \quad -١$$



$$V_{dc} = \frac{2V_m}{\pi} = 2 \times 0.3183 \times 200 = 127.32V \quad -٢$$

مثال (٢-٨):- إذا كانت القيمة العظمى للجهد المقوم باستخدام تقويم موجة كاملة

(Center Tapped) يساوي (100V) وتردد المصدر يساوي (60Hz) أحسب:-

١- القيمة المتوسطة للجهد على الحمل.

٢- PIV للثايرون.

٣- تردد موجة الخارج.

الحل:-

$$V_o = \frac{2V_m}{\pi} = 0.637 \times 100 = 63.7V \quad -١$$

$$PIV = 2V_m = 2 \times 100 = 200V \quad -٢$$

$$f_{out} = 2f_{in} = 2 \times 60 = 120Hz \quad -٣$$

٢-٥- دوائر التقويم ثلاثية الأطوار باستخدام الثديودات

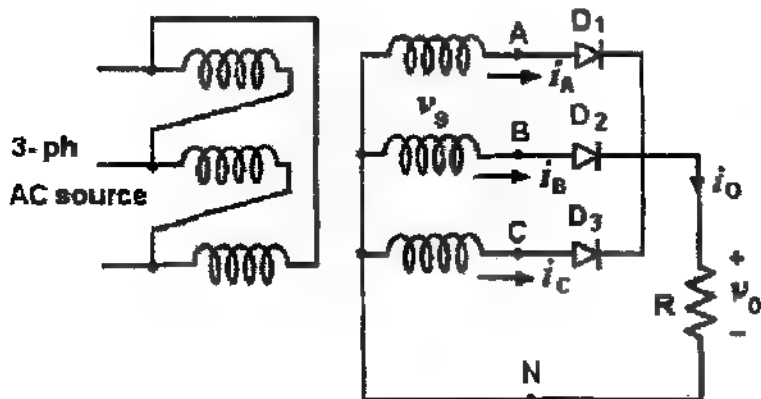
Three Phase Rectifier with Diodes

تقسم هذه الدوائر الى الاقسام الرئيسية التالية:-

٢-٥-١- التقويم ثلاثي الطور نصف موجه بحمل مادي

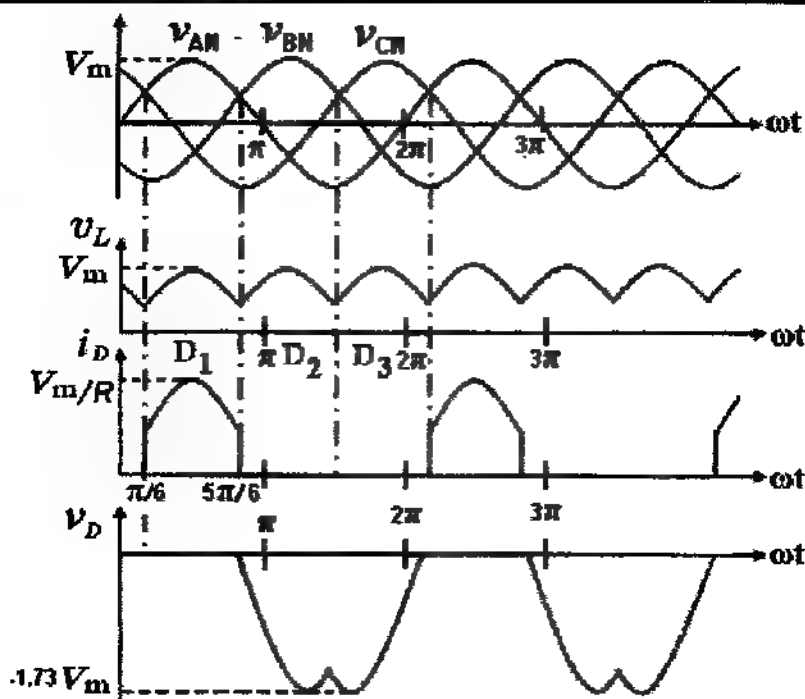
Three Phase Half-Wave Rectifier with Resistive Load

تتألف دائرة التقويم من ثلاثة ثديودات بحيث يوصل ثديود واحد مع كل طور من الأطوار الثلاثة، ويتم تحليل عمل الدائرة بتحديد فترة التوصيل لكل ثديود من الثديودات، حيث يقوم كل ثديود بالتوصيل لفترة (120°) بالتتابع (D_1, D_2, D_3) . الدائرة المبينة في الشكل (٢-٤٠) تبين دائرة مقوم ثلاثي الأطوار نصف موجه بحمل مادي، والشكل (٢-٤١) يبين شكل موجة الممثل وشكل موجة المخرج على أطراف الحمل خلال فترات التوصيل لكل ثديود.



الشكل (٢-٤٠)

دائرة مقوم ثلاثي الأطوار نصف موجه بحمل مادي



الشكل (٢-٤١)

شكل موجة المنخل والمخرج لدائرة مقوم ثلاثي الأطوار نصف موجة بحمل مادي

عندما يكون جهد الطور الأول في النصف الموجب للموجة أكبر من جهد الطور الثاني والثالث فإن الديود (D_1) يكون موصلًا، ويظهر جهد الطور (A) على أطراف الحمل، وخلال الجزء السالب لهذا الطور فإن الديود (D_1) يكون منحازاً عكسياً، ونفس التحليل يكرر لكلا الديودين.

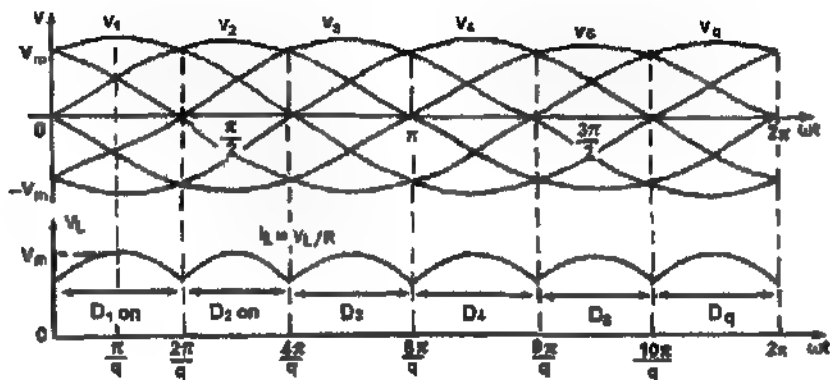
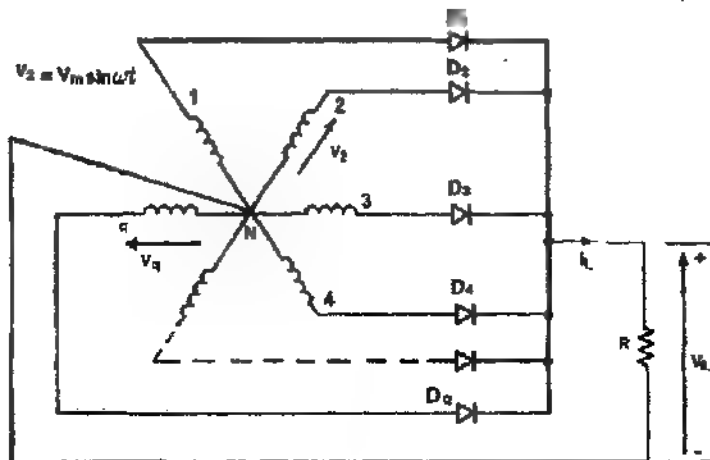
القيمة المتوسطة للجهد على أطراف الحمل تعطى بالعلاقة :-

$$V_{dc} = \frac{2 \times 3}{2\pi} \int_0^{\frac{\pi}{3}} V_m \cos \omega t d\omega t = \frac{3\sqrt{3} V_m}{2\pi} = 0.827 V_m \quad (2.182)$$

القيمة الفعالة للجهد على أطراف الحمل تعطى بالعلاقة :-

$$V_{rms} = \sqrt{\frac{2 \times 3}{2\pi} \int_0^{\frac{\pi}{3}} V_m^2 \cos^2 \omega t d\omega t} = V_m \sqrt{\frac{3}{2\pi} \left(\frac{\pi}{3} + \frac{1}{2} \sin \frac{2\pi}{3} \right)} = 0.84468 V_m$$

نظام تقويم متعدد الأطوار نصف موجة :-



الشكل (٤٧-٢) مخطط الدائرة وشكل موجة جهد المخرج

إن العلاقات للمتابعة هي علاقات الحالة الخاصة من دوائر التقويم متعددة الأطوار نصف موجة، حيث أن عدد الأطوار في هذه الحالة يساوي ثلاثة أي أن $(M=3)$ ، وعدد الأطوار في هذه الدوائر يساوي عدد الديودات. والشكل (٢-٤٢) يبين مخطط الدائرة وشكل موجة جهد المفرج على أطراف الحمل لدوائر التقويم متعددة الأطوار (q تمثل عدد للديودات). إن العلاقات العامة للقيمة المتوسطة والقيمة الفعالة للجهد على أطراف الحمل من أجل دوائر تقويم متعددة الاطوار نصف موجة إذا كن عدد الأطوار يساوي (M) تعطى بالعلاقات التالية :-

$$V_{dc} = \frac{2 \times M}{2\pi} \int_0^{\frac{\pi}{M}} V_m \cos \omega t d \omega t = \frac{M \times V_m}{\pi} \sin \frac{\pi}{M} \quad (2.183)$$

$$V_{rms} = \sqrt{\frac{2 \times M}{2\pi} \int_0^{\frac{\pi}{M}} V_m^2 \cos^2 \omega t d \omega t} \quad (2.184)$$

$$= V_m \sqrt{\frac{M}{2\pi} \left(\frac{\pi}{M} + \frac{1}{2} \sin \frac{2\pi}{M} \right)}$$

في حال كون الحمل لهذه الدائرة حملاً مادياً:-

القيمة العظمى للتيار خلال الديود تعطى بالعلاقة:-

$$I_m = \frac{V_m}{R} \quad (2.185)$$

والقيمة الفعالة لتيار ملف الثانوي للمحول (I_s) والذي يساوي القيمة الفعالة للتيار

خلال الديود يعطى بالعلاقة:-

$$I_s = \sqrt{\frac{2}{2\pi} \int_0^{\frac{\pi}{M}} I_m^2 \cos^2 \omega t d \omega t} \quad (2.186)$$

$$= I_m \sqrt{\frac{1}{2\pi} \left(\frac{\pi}{M} + \frac{1}{2} \sin \frac{2\pi}{M} \right)} = \frac{V_{rms}}{R}$$

والقيمة المتوسطة لتيار الديود للدوائر ثلاثية الأطوار يعطى بالعلاقة:-

$$I_d = \frac{2}{2\pi} \int_0^{\frac{\pi}{M}} I_m \cos \omega t d\omega t = \frac{I_m}{\pi} \sin \frac{\pi}{M} \quad (2.187)$$

والقيمة المتوسطة لتيار الديود للدوائر ثلاثية الأطوار تعطى بالعلاقة:-

$$I_d = \frac{I_m}{\pi} \sin \frac{\pi}{3} = 0.2757 I_m \quad (2.188)$$

وتعطى القيمة الفعالة لتيار الملف الثانوي للمحول في الدوائر ثلاثية الأطوار بالعلاقة:-

$$I_S = I_m \sqrt{\frac{1}{2\pi} \left(\frac{\pi}{3} + \frac{1}{2} \sin \frac{2\pi}{3} \right)} \quad (2.189)$$

$$V_S = \frac{V_m}{\sqrt{2}}$$

$$P_{VA} = 3 V_S \cdot I_S$$

القيمة العظمى لجهد الانحياز العكسي على أطراف الديود (PIV) يساوي للقيمة العظمى لجهد الخط ويساوي:-

$$PIV = \sqrt{3} V_m$$

أما بالنسبة لتردد موجة المخرج يساوي ($f_m = 3 f_n$) من تردد الموجة الاساسية. فترة التوصيل لكل ديود تساوي :-

$$\frac{2\pi}{3} = 120^\circ$$

$$V_{dc} = 0.827 V_m$$

$$V_{rms} = 0.84058 V_m$$

في حال كون الحمل حملاً مادياً فإن:-

$$I_S = I_m \sqrt{\frac{1}{2\pi} \left(\frac{\pi}{M} + \frac{1}{2} \sin \frac{2\pi}{M} \right)}$$

$$I_S = \frac{0.4854 V_m}{R} = 0.4854 I_m \quad (2.190)$$

$$I_d = \frac{I_m}{\pi} \sin \frac{\pi}{M} \Rightarrow I_d = 0.2757 I_m \quad (2.191)$$

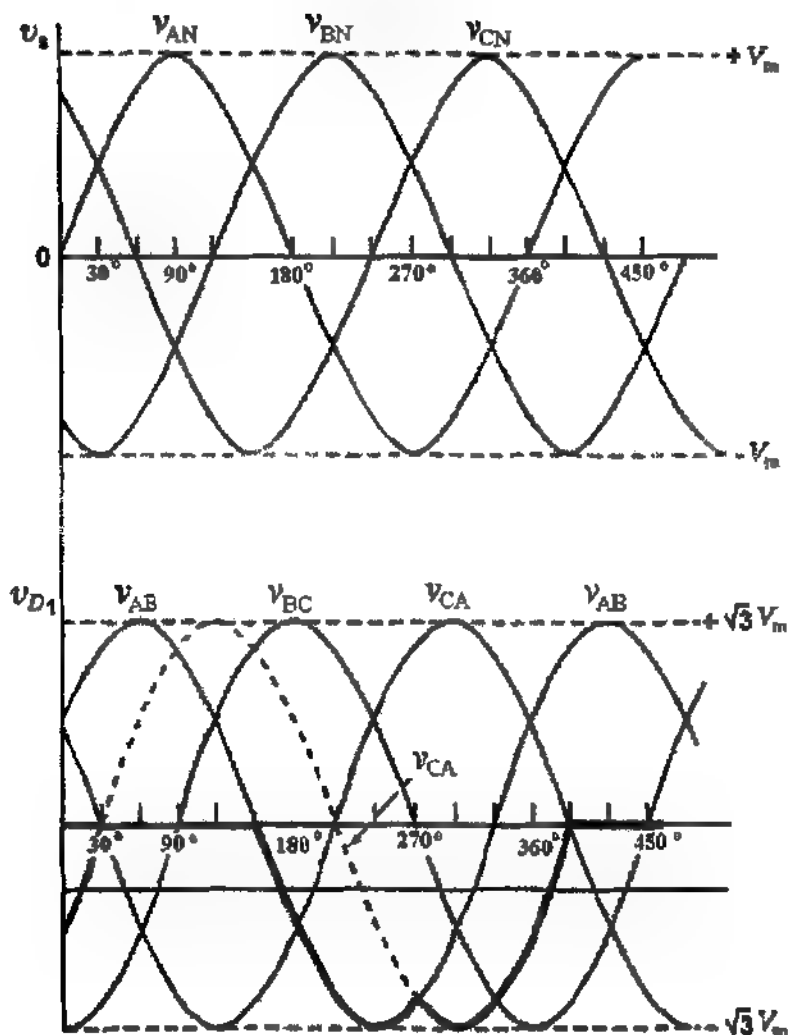
والجدول (٢-١) يبين لفترات التوصيل لكل ديود من الديودات وجهد الانحياز العكسي على أطراف هذه الديودات من دوائر التقويم ثلاثية الأطوار نصف موجة:-

Period	On diode	Off diode	Diode Voltage		
			V_{D1}	V_{D2}	V_{D3}
$0-30^\circ$	D_3	$D_1 \text{ and } D_2$	V_{AC}	V_{BC}	0
$30-150^\circ$	D_1	$D_2 \text{ and } D_3$	0	V_{BA}	V_{CA}
$150-270^\circ$	D_2	$D_3 \text{ and } D_1$	V_{AB}	0	V_{CB}
$270-390^\circ$	D_3	$D_1 \text{ and } D_2$	V_{AC}	V_{BC}	0

الجدول (٢-١)

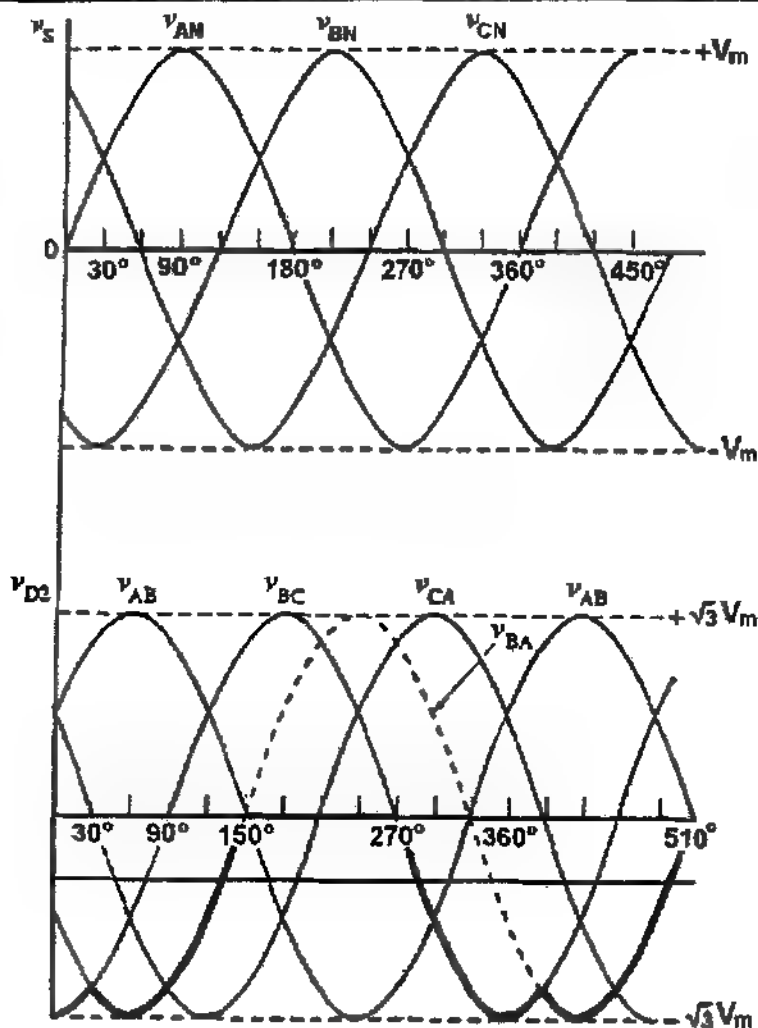
ويبين الشكل (٢-٤٣) شكل موجة المدخل وشكل جهد الانحياز العكسي المطبق على الديود (D_1).
والشكل (٢-٤٤) يبين شكل موجة المدخل وشكل جهد الانحياز العكسي المطبق على الديود (D_2).

والشكل (٤٥-٢) يبين شكل جهد الانحياز العكسي المطبق على الثيود (D_3).



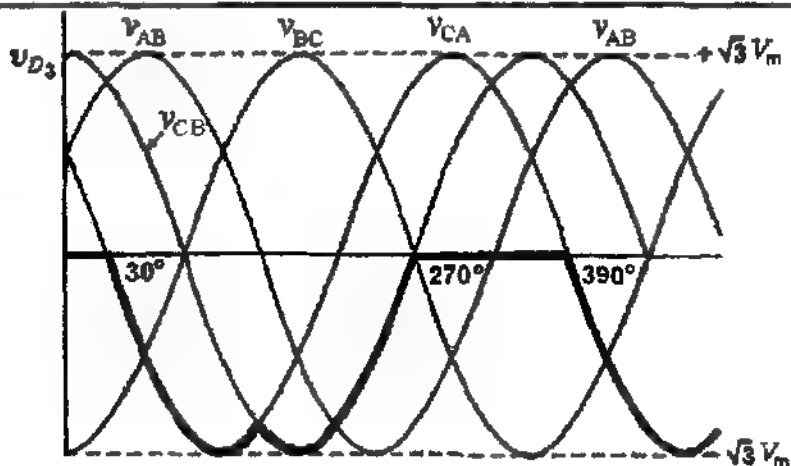
الشكل (٤٣-٢)

شكل موجة الممخل وشكل جهد الانحياز العكسي المطبق على الثيود (D_1)



الشكل (٤٤-٢)

شكل موجة المخرج وشكل جهد التحيز العكسي المطبق على الديود (D_2)



الشكل (٢-٤٥)

يبين شكل جيد الانحياز العكسي المطبق على الثيود (D_3)

مثال (٢-٩):- مقوم ثلاثي الطور نصف موجة يحمل مادي. أوجد للكفاءة، معامل الشكل، معامل التموج، معامل الاستعمال للمحول، القيمة العظمى لجهد الانحياز العكسي على الثيودات، والقيمة العظمى لتيار الثيود. إذا كان المقوم يعطي تيار ($I_o = 30 A$) والفولتية الخارجة ($V_o = 140 V$).

الحل:-

من المقوم ثلاثي الطور فإن ($M = 3$)، فمن المعادلات السابقة نجد أن:-

$$V_o = 0.827 V_m$$

$$I_o = \frac{0.827 V_m}{R}$$

$$V_R = 0.84068 V_m$$

$$I_R = \frac{0.84068 V_m}{R}$$

$$\eta = \frac{P_{dc}}{P_{ac}} = \frac{(0.827 V_m)^2 / R}{(0.84068 V_m)^2 / R} = 96.77\%$$

$$FF = \frac{V_R}{V_o} = \frac{0.84068}{0.827} = 1.0165 = 101.65\%$$

$$RF = \sqrt{FF^2 - 1} = \sqrt{1.0165^2 - 1} = 0.1824 = 18.24\%$$

$$V_S = 0.707 V_m$$

$$I_S = 0.4854 I_m = \frac{0.4854 V_m}{R}$$

$$P_{VA} = 3 V_S I_S = 3 \times 0.707 V_m \frac{0.4854 V_m}{R}$$

$$TUF = \frac{0.827^2}{3 \times 0.707 \times 0.4854} = 0.6643$$

$$PIV = \sqrt{3} V_m$$

حيث أن $(M=3)$ ، فإن القيمة المتوسطة لتيار الديود:-

$$I_d = \frac{2}{2\pi} \int_0^{\pi/M} I_m \cos \alpha \, d(\alpha) = I_m \frac{1}{\pi} \sin \frac{\pi}{M} = 0.275 I_m$$

$$I_d = \frac{30}{3} = 10 \text{ A} \Rightarrow I_m = \frac{10}{0.2757} = 36.27 \text{ A}$$

٢-٥-٢- دوائر التقويم ثلاثية الأطوار نصف موجة بحمل حثي (R - L Load)

Three Phase Half-Wave Rectifier with RL Load

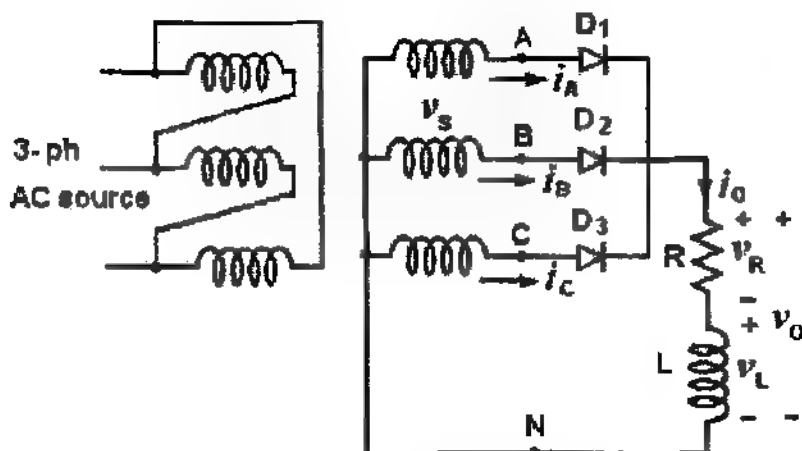
في الحياة العملية معظم الاحمال الكهربائية هي أحمال حثية موصولة على

التوالي مع المقاومات المادية كما هو مبين في الدائرة الكهربائية المبينة في الشكل

(٢-٤٦).

في هذه الحالة يصبح التيار المار من خلال الحمل أكثر ثباتاً ومعامل التمدد له يصبح مهماً، وكلما زادت قيمة المعاوقة الحثية للملف يزداد التيار ثباتاً، وعندما تصبح قيمة المعاوقة الحثية للملف لانهائية، فإن التمدد في هذه الحالة يصبح مساوياً للصفر. وكذلك لا يوجد تغيير في شكل الموجة لجهد المخرج، والقيمة المتوسطة لجهد الحمل تعطى بالعلاقة:-

$$V_{dc} = \frac{3V_m}{\pi} \sin \frac{\pi}{3}$$



الشكل (٤٦-٢)

دائرة تقويم ثلاثية الأطوار نصف موجة بحمل حثي

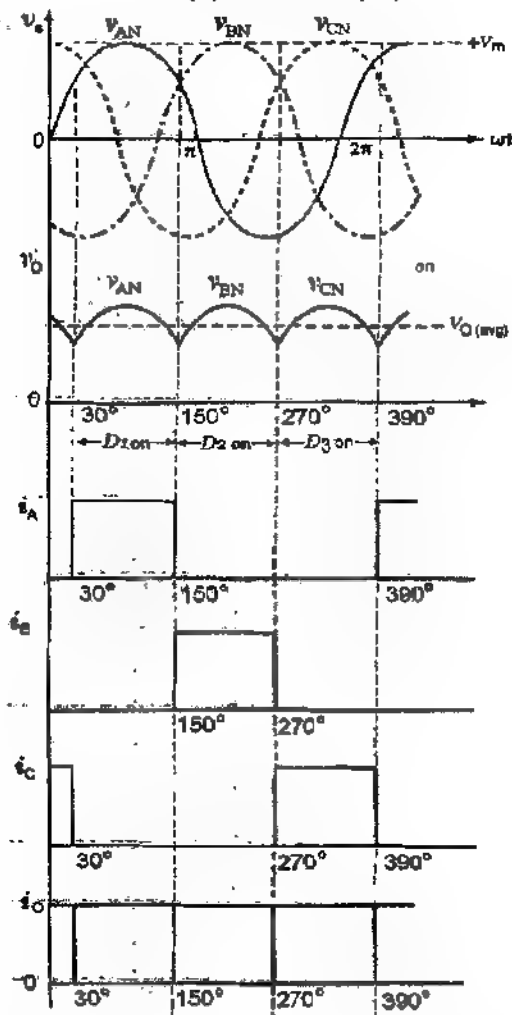
وتعطى القيمة المتوسطة للتيار خلال الثايرستور بالعلاقة :-

$$I_{D(av)} = \frac{I_{dc}}{3}$$

وبما أن تيار الحمل يكون ثابتاً في هذه الحالة كما هو مبين في الشكل (٤٧-٢)، فإنه يمكن اعتبار أن :-

$$I_{dc} = I_{rms}$$

$$I_{D(m)} = I_{\hat{m}} = I_{D(ave)}$$



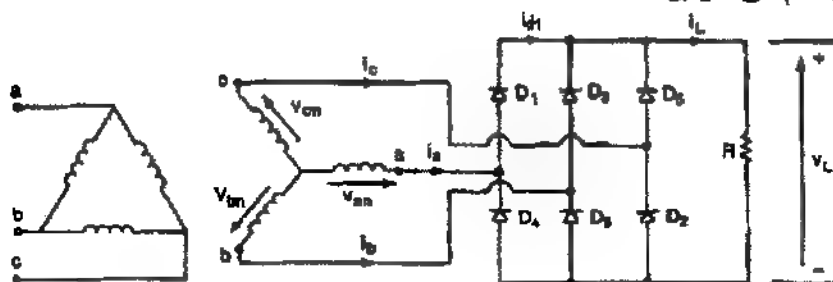
الشكل (٢-١٧) شكل الموجة الخارجة في حالة الاعمال الثلاثي-التيار فائداً

٢-٥-٣ دوائر التقويم ثلاثية الأطوار موجة كاملة

Three Phase Full-Wave Rectifier

تبين الدائرة المبينة في الشكل (٤٨-٢) دائرة تقويم موجة كاملة ثلاثية

الأطوار يمكن أن تستخدم بوجود محول أو بعدم وجود محول وتغطي ستة نبضات لموجة الخرج خلال الزمن الدوري للموجة. فترة التوصيل لكل ديود هي (120°) وتنقسم إلى فترتين.



الشكل (٤٨-٢)

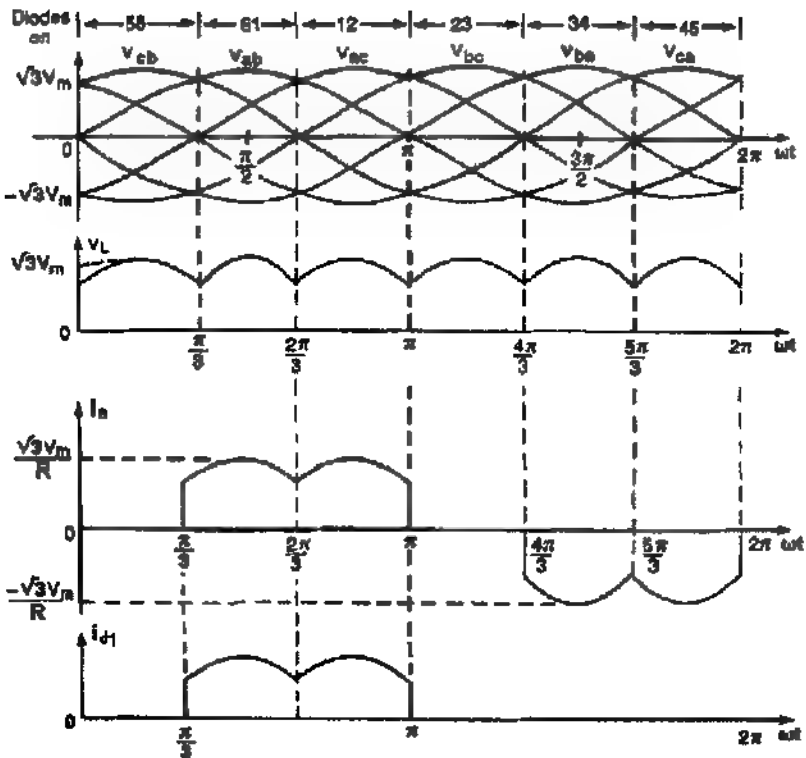
دائرة تقويم ثلاثية الأطوار موجة كاملة

الجدول (٢-٢) يبين تتابع الاطوار خلال فترات توصيل كل من الديودات.

period	Highest Positive Voltage	Highest Negative Voltage	On Diodes	
			Odd-numbered	Even-numbered
$0 - 60^\circ$	C	B	D_5	D_6
$60 - 120^\circ$	A	B	D_1	D_6
$120 - 180^\circ$	A	C	D_1	D_2
$180 - 240^\circ$	B	C	D_2	D_2
$240 - 300^\circ$	B	A	D_2	D_4
$300 - 360^\circ$	C	A	D_5	D_4

الجدول (٢-٢)

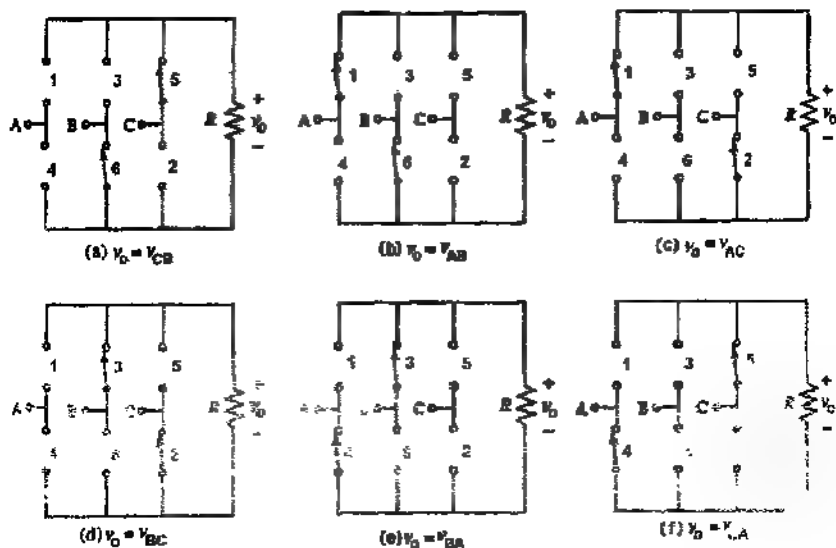
وفكون فكفابع الفوفصفل لالففوفف ففصف الفرفوفف
الفالف) $(D_1D_3, D_2D_3, D_3D_4, D_4D_5, D_5D_6, D_6D_1)$ ففف فوففل الففوففان اللذان
فكون للففء المطفق عفلفما (ففء الفط) فكفر من الففوف الاخرى سواف كان ذلك
فف الفصف الموفف أو الفصف للسالف للففء. والفكفل (٤٩-٢) فففن فكفل
للففء عف الففل وففرف الففوفل لكل الففوف من الففوفل.



الفكفل (٤٩-٢)

فكفل المففء عف الففل وففرف الففوفل لكل الففوف

والشكل (٥٠-٢) يبين دوائر تتابع توصيل الديودات للدائرة.



الشكل (٥٠-٢)

دوائر تتابع توصيل الديودات للدائرة

العلاقات الرياضية الخاصة بدائرة التقويم ثلاثية الأطوار موجة كاملة باستخدام

الديودات :-

جهد الخط يساوي $(\sqrt{3})$ جهد الطور ويساوي :-

$$V_L = \sqrt{3} V_{ph}$$

القيمة المتوسطة للجهد على أطراف الحمل تعطى بالعلاقة :-

$$V_{dc} = \frac{2 \times 6}{2\pi} \int_0^{\pi} \sqrt{3} V_m \cos \omega t d\omega t = \frac{3\sqrt{3} V_m}{\pi} = 1.6542 V_m$$

القيمة الفعالة للجهد على اطراف الحمل تعطى بالعلاقة:-

$$V_R = \sqrt{\frac{2 \times 6}{2\pi} \int_0^{\frac{\pi}{6}} 3V_m^2 \cos^2 \omega t d\omega t} = V_m \sqrt{\frac{3}{2} + \frac{9\sqrt{3}}{4\pi}} = 1.6554 V_m$$

إذا كان الحمل لهذا المقوم حملاً مائياً فإن القيمة العظمى للتيار خلال الديود تساوي:-

$$I_m = \frac{\sqrt{3} V_m}{R}$$

القيمة الفعالة للتيار خلال الديود تعطى بالعلاقة :-

$$I_d = \sqrt{\frac{4}{2\pi} \int_0^{\frac{\pi}{6}} I_m^2 \cos^2 \omega t d\omega t} = I_m \sqrt{\frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi}{6} + \frac{1}{2} \sin \frac{2\pi}{6} \right)} = 0.5518 I_m$$

والقيمة الفعالة لتيار ملف الثانوي المحول تعطى بالعلاقة :-

$$I_S = \sqrt{\frac{8}{2\pi} \int_0^{\frac{\pi}{6}} I_m^2 \cos^2 \omega t d\omega t} = I_m \sqrt{\frac{2}{\pi} \left(\frac{\pi}{6} + \frac{1}{2} \sin \frac{2\pi}{6} \right)} = 0.7804 I_m$$

$$I_{II} = \frac{1.6542 V_m}{R}$$

$$I_R = \frac{1.6554 V_m}{R}$$

$$P_{dc} = \frac{(1.6542 V_m)^2}{R}$$

$$\eta = \frac{(1.6542 V_m)^2}{(1.6554 V_m)^2} = 99.98 \%$$

$$F.F = \frac{V_R}{V_o} = \frac{1.6554}{1.652} = 1.0008 = 100.08 \%$$

$$RF = \sqrt{(F.F)^2 - 1} = 0.0374 = 3.74 \%$$

$$V_S = \frac{V_m}{\sqrt{2}} = 0.707 V_m$$

$$I_S = 0.7804 I_m$$

$$I_m = \frac{\sqrt{3} V_m}{R} \Rightarrow I_S = 0.7804 \times \sqrt{3} \frac{V_m}{R}$$

$$P_{VA} = 3 V_S I_S = 3 \times 0.707 V_m \times 0.7804 \times \sqrt{3} \frac{V_m}{R}$$

$$TUF = \frac{P_{dc}}{P_{VA}} = \frac{(1.6542)^2}{3 \times \sqrt{3} \times 0.707 \times 0.7804} = 0.9545$$

$$PIV = \sqrt{3} V_m$$

يبين الجدول (٣-٢) جهد التحيز العكسي على الديودات خلال فترات

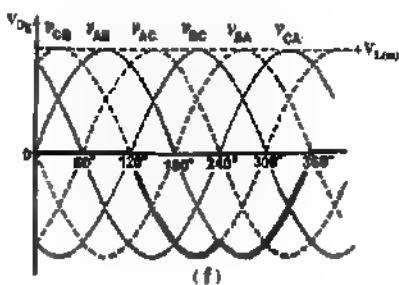
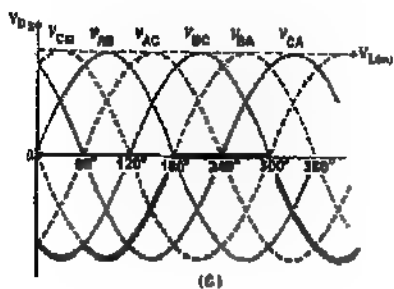
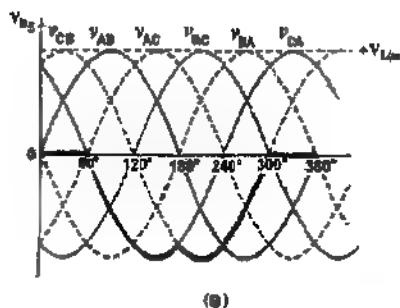
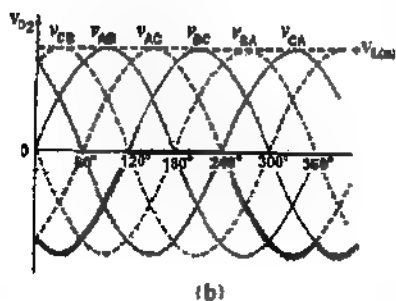
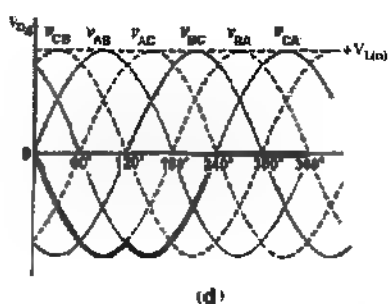
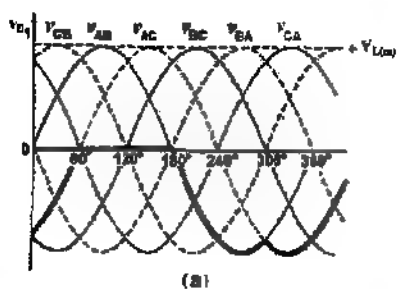
الفصل لكل منها.

Period	On Diodes	Diode Voltage					
		VD_1	VD_2	VD_3	VD_4	VD_5	VD_6
$0 - 60^\circ$	$D_5 \text{ and } D_6$	V_{BC}	V_{BC}	V_{BC}	V_{BA}	0	0
$60 - 120^\circ$	$D_6 \text{ and } D_3$	0	V_{BC}	V_{BA}	V_{BA}	V_{CA}	0
$120 - 180^\circ$	$D_1 \text{ and } D_2$	0	0	V_{BA}	V_{CA}	V_{CA}	V_{CB}
$180 - 240^\circ$	$D_2 \text{ and } D_3$	V_{AB}	0	0	V_{CA}	V_{CB}	V_{CB}
$240 - 300^\circ$	$D_3 \text{ and } D_4$	V_{AB}	V_{AC}	0	0	V_{CB}	V_{AB}
$300 - 360^\circ$	$D_4 \text{ and } D_5$	V_{AC}	V_{AC}	V_{BC}	0	0	V_{AB}

جدول (٣-٢)

الشكل (٥١-٢) يبين جهد التحيز العكسي المطبق على الديودات المكونة لدائرة

تقويم ثلاثي الطور موجة كاملة.



الشكل (٢-٥١)

شكل جهد الانحياز العكسي المطبق على الديودات

مثال (٢-١٠): - مقوم ثلاثي للطور موجة كاملة بحمل مادي، أوجد الكفاءة، معامل الشكل، معامل التموج، معامل الاستعمال للمحول، القيمة للعظمى لجهد الانحياز العكسي على الديودات، قيمة التيار العظمى على الديود، إذا كان المقوم يعطي تيار $(I_o = 60 A)$ والقولتية الخارجة $(V_o = 280.7 V)$ ، والتردد $(f = 60 Hz)$.

الحل:-

من المعادلات السابقة لمقوم ثلاثي للطور موجة كاملة نجد أن:-

$$V_o = 1.6542 V_m$$

$$I_o = \frac{1.6542 V_m}{R}$$

$$V_R = 1.6554 V_m$$

$$I_R = \frac{1.6554 V_m}{R}$$

$$\eta = \frac{P_{dc}}{P_{ac}} = \frac{(1.6542 V_m)^2 / R}{(1.6554 V_m)^2 / R} = 99.83\%$$

$$FF = \frac{V_R}{V_o} = \frac{1.6554}{1.6542} = 1.0008 = 100.08\%$$

$$RF = \sqrt{FF^2 - 1} = \sqrt{1.0007^2 - 1} = 0.0374 = 3.74\%$$

$$V_S = 0.707 V_m$$

$$I_S = 0.7804 I_m = 0.7804 \times \sqrt{3} \frac{V_m}{R}$$

$$P_{VA} = 3 V_S I_S = 3 \times 0.707 V_m \times 0.7804 \times \sqrt{3} \frac{V_m}{R}$$

$$TUF = \frac{1.6542^2}{\sqrt{3} \times 0.707 \times 0.7804} = 0.9545$$

$$V_m = \frac{280.7}{1.6542} = 169.7 V$$

$$PIV = \sqrt{3}V_m = \sqrt{3} \times 169.7 = 293.9 V$$

والتيار المار خلال الثايرون:-

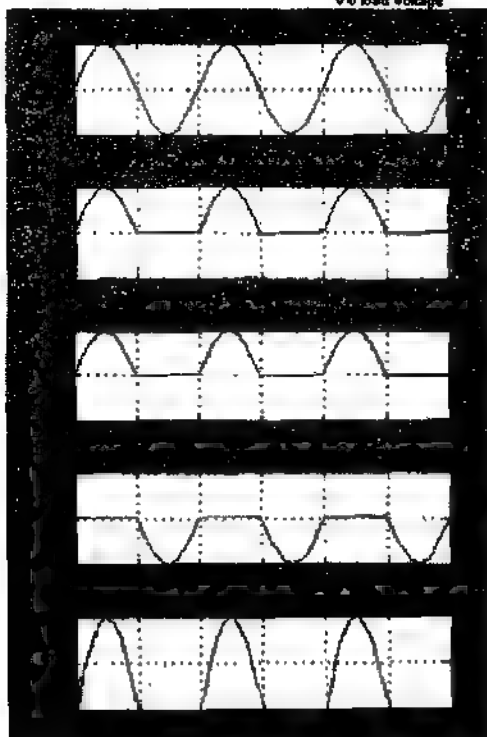
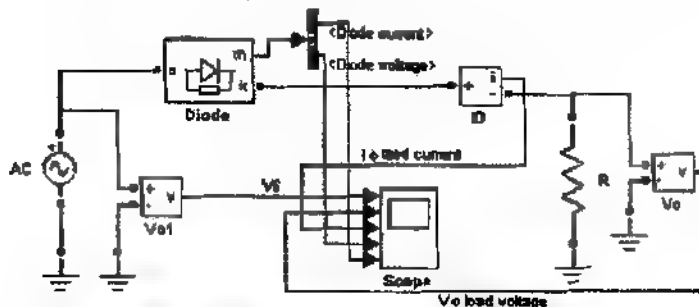
$$I_d = \frac{4}{2\pi} \int_0^{\pi/6} I_m \cos \omega t d(\omega t) = I_m \frac{2}{\pi} \sin \frac{\pi}{6} = 0.3184 I_m$$

والقيمة المتوسطة لتيار الثايرون:-

$$I_d = \frac{60}{3} = 20 A \Rightarrow I_m = \frac{20}{0.3184} = 62.81 A$$

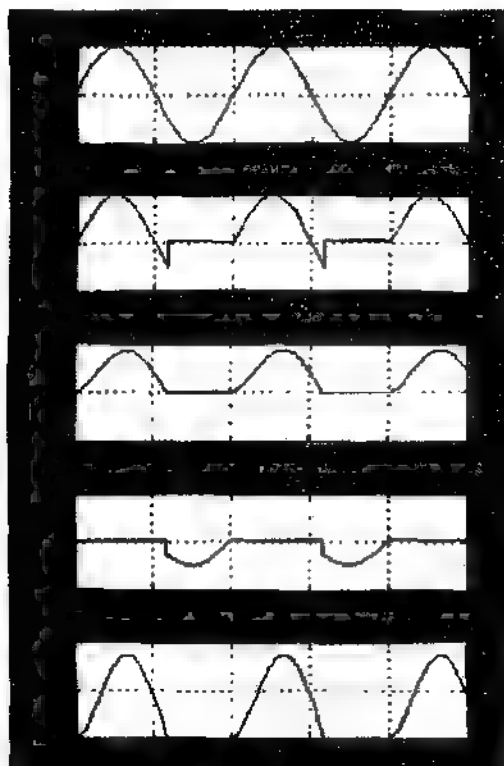
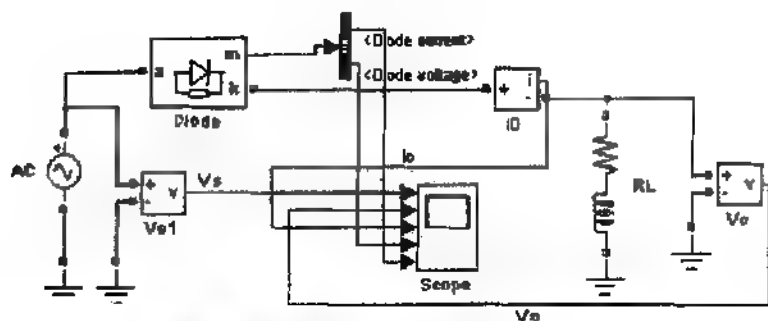
٦-٢- الدوائر العملية والحل الرياضي على برنامج (Math-Lab)

٦-٢-١- دائرة تقويم أحادي الطور نصف موجه (حمل مادي)



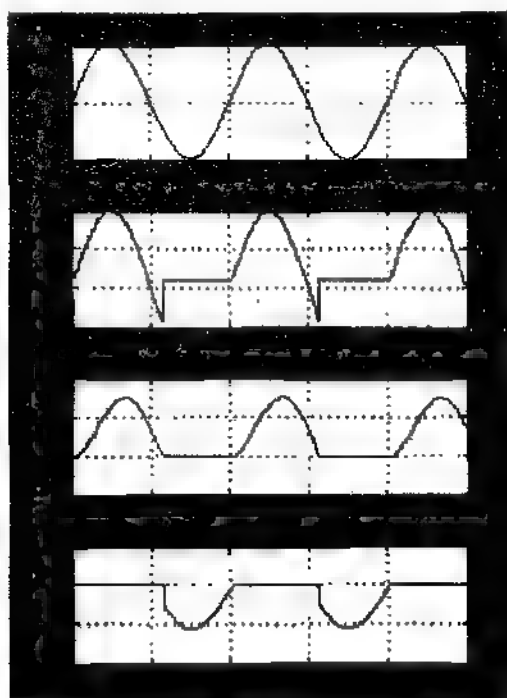
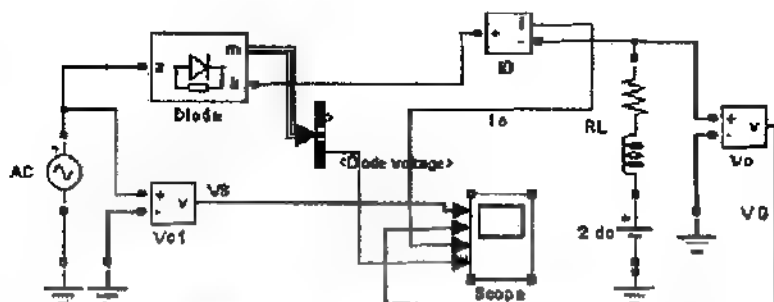
شكل (٦-٢) الحل الرياضي لدائرة تقويم نصف موجة بحمل مادي

٢-٦-٢- دائرة تقويم أهلي الطور نصف موجة (حمل ملاي حتى)



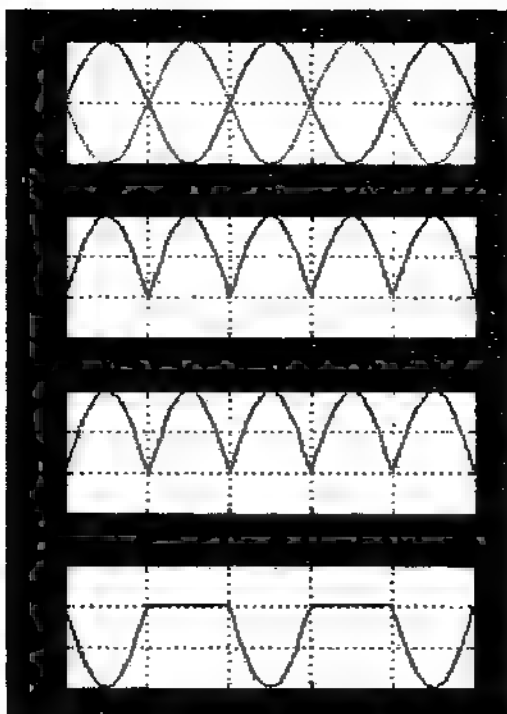
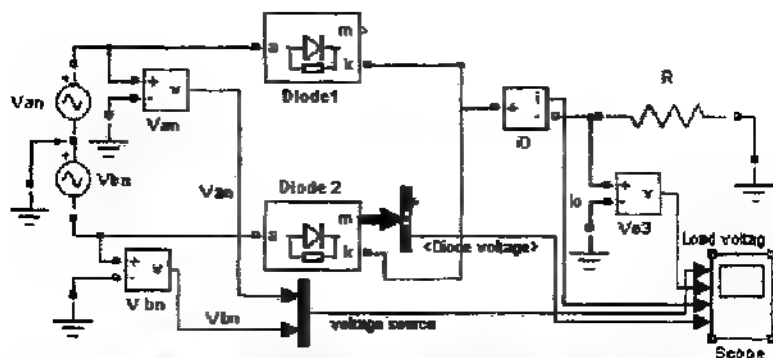
شكل (٢-٥٣) الحل الرياضي لادارة تقويم نصف موجة بحمل مادي حتى

٢-٦-٣ - دائرة تقويم أحادي الطور نصف موجة (حمل ملدي حتى وفرة دافعة كهربائية)



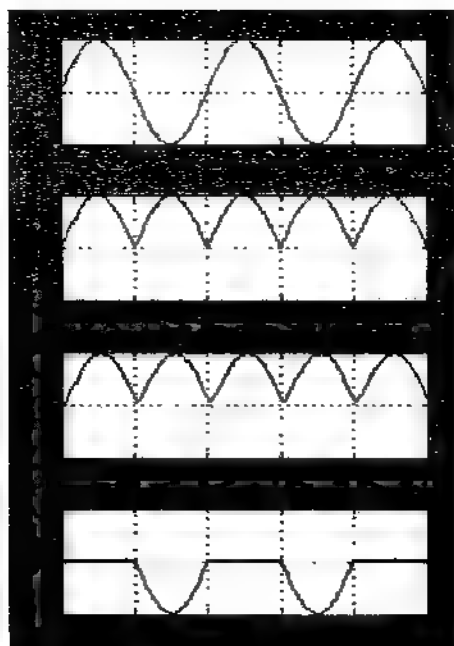
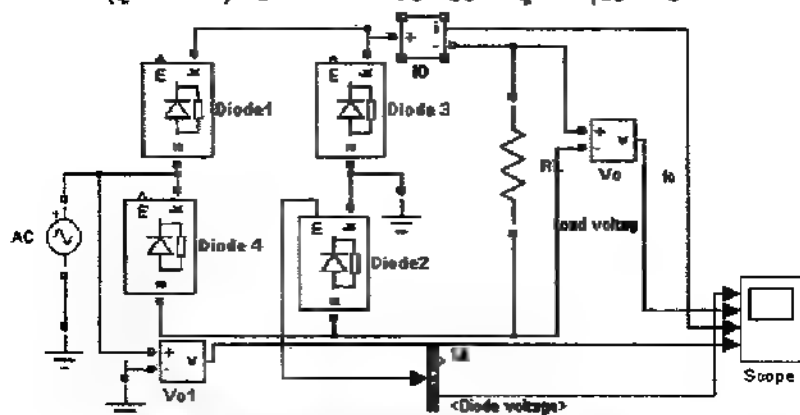
شكل (٢-٥٤) الحمل الرياضي لدائرة تقويم نصف موجة بحمل ملدي حتى وفرة دافعة كهربائية

٢-٦-٤ دائرة تقويم أحادي الطور موجة كاملة نقطة وسطية (حمل مادي)



شكل (٢-٥٥) الحل الرياضي لدائرة تقويم موجة كاملة نقطة وسطية يحمل مادي

٢-٦-٥ - دائرة تقويم أحادي للطور موجة كاملة فنترة (حمل مادي)



شكل (٢-٥٦) الحمل الرابض لدائرة تقويم موجة كاملة فنترة بحمل مادي

الوحدة الثالثة



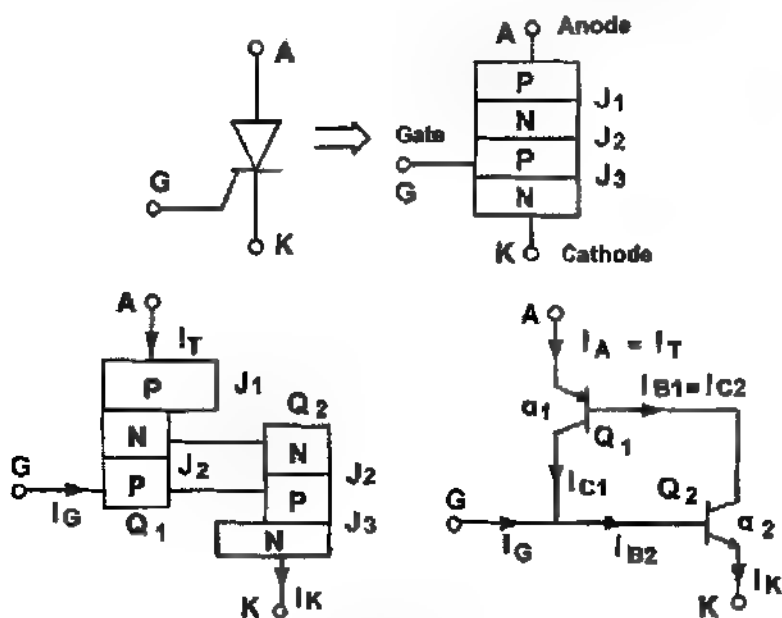
الوحدة الثالثة

التايروستور

١-٣- مجموعة التايروستورات Thyristors Family

للتايروستورات مجموعة تضم عدد من عناصر إلكترونيات القدرة المستخدمة بشكل واسع في دوائر التحكم والتوقيت. ومن أهم عناصر هذه المجموعة هي:-

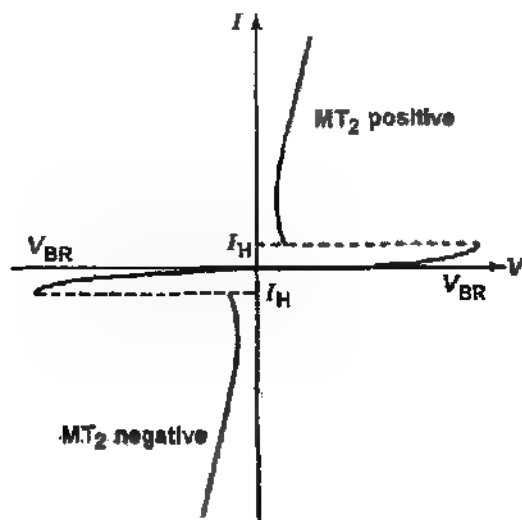
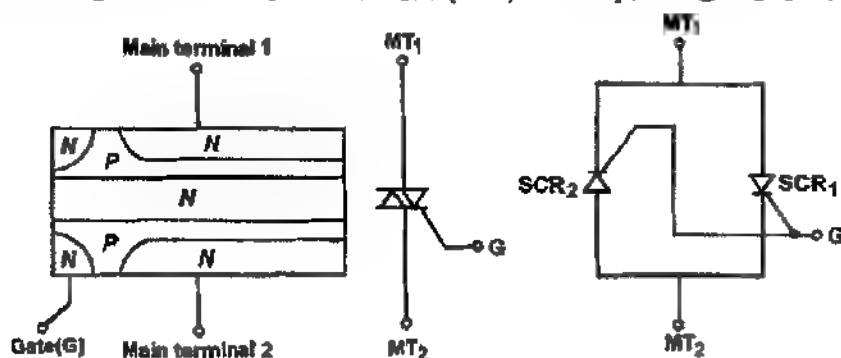
١-١-٣- المقوم السيلكوني المتحكم به (Silicon-Controlled Rectifier) :- وهو عبارة عن عنصر رباعي الطبقات ثلاثي الأطراف (A), (K), (G)، الشكل (١-٣) يبين خواص وتركيب هذا العنصر:-



الشكل (١-٣)

خواص وتركيب التايروستور

٢-١-٣ - الترياك (Triac): - عنصر ثلاثي الأطراف $(MT_1), (MT_2), (G)$ ويتألف من أربعة طبقات. ويمرر للتيار باتجاهين وهو عبارة عن ثايرستورين موصولين على التوازي. الشكل (٢-٣) يبين خواص وتركيب هذا العنصر.



الشكل (٢-٣)

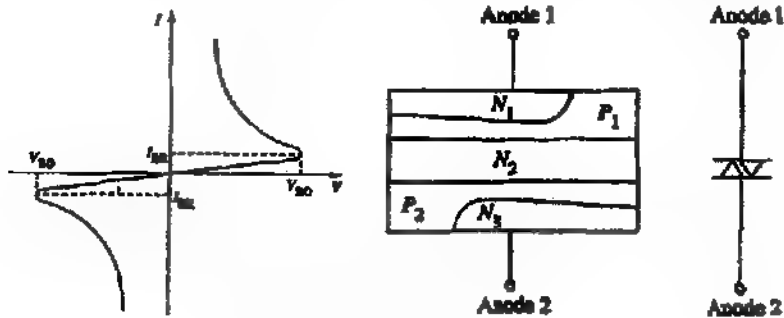
خواص وتركيب الترياك

ويختلف الترياك عن لثايرستور فيما يلي:-

١- يمكن لهذا العنصر التوصيل عندما تكون فولتية الطرف (MT_1) ذات قطبية موجبة أو سالبة، أما لثايرستور فلا يوصل التيار إلا إذا كانت فولتية طرف المصدر (A) ذات قطبية موجبة فقط.

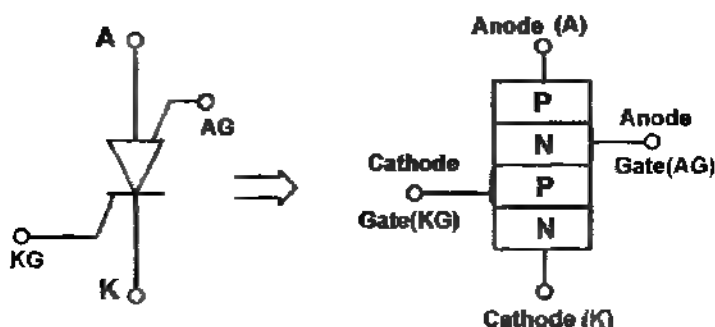
٢- يمكن لهذا العنصر التوصيل في الاتجاهين وبحقق ذلك بتطبيق فولتية بوابة مناسبة قد تكون ذات قطبية موجبة أو سالبة بالنسبة للطرف (MT_1)، أما لثايرستور فيوصل التيار عندما تكون فولتية البوابة موجبة بالنسبة لطرف المهبط (K).

٣-١-٢- الدياك (Diac):- عنصر رباعي الطبقات شائني الأطراف (A_1), (A_2) ويكافئ الدياك زوجاً من ثنائيات شكونكي موصولين على التوازي، وبشكل عكسي. وللدياك طرفان فقط، ويسمح للتيار بالمرور في كلا الاتجاهين ولا يحتاج إلى دائرة قرح، ويستخدم لقرح الترياك. والشكل (٣-٣) يبين خواص وتركيب هذا العنصر. يطلق الدياك في أي من الاتجاهين عن طريق زيادة الفولتية بين مصعدة ومهبطه إلى قيمة أكبر من جهد الانهيار الأمامي. فإذا كان الطرف ($Anode1$) موصولاً بالقطب الموجب لمصدر التغذية والطرف ($Anode2$) موصولاً بالقطب السالب لهذا المصدر وكانت قيمة الفولتية عالية فإن مسار التيار في العنصر يكون من ($Anode1$) إلى ($Anode2$) والعكس صحيح.

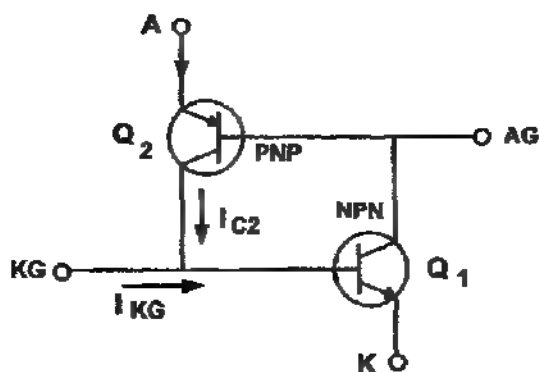


الشكل (٣-٣) خواص وتركيب الدياك

٣-١-٤ - مفتاح المتحكم السيلكوني (Silicon-Controlled Switch) :- وهذه العناصر تشبه المقوم السيلكوني المتحكم به ولكنها تحتوي على يوابتين ويمكن أن تتحول من حالة إلى أخرى بواسطة أي من اليوابتين. والشكل (٣-٤) يبين رمز وخواص هذا العنصر.



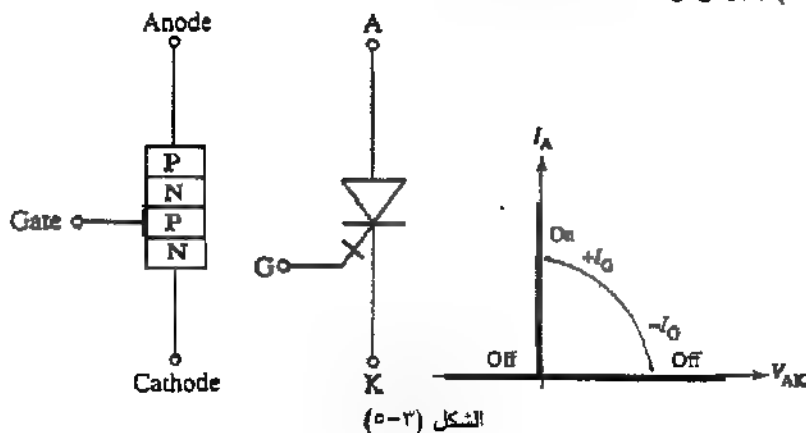
أ - الشكل الرمزي



ب - الشكل التفصيلي

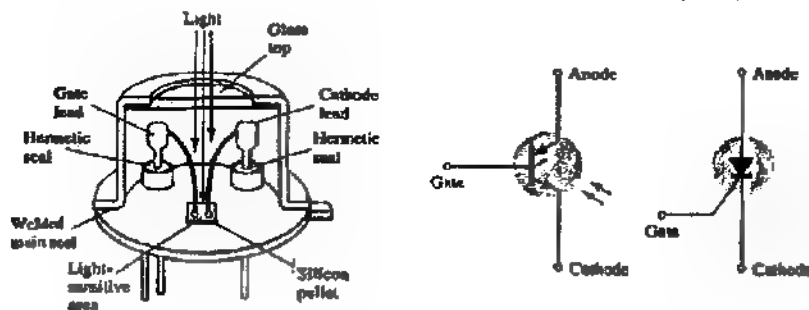
الشكل (٣-٤) شكل وتركيب مفتاح المتحكم السيلكوني

٣-١-٥ - المفتاح السيلكوني ذو بوابة الإطفاء (Gate Turn-Off Switch) (GTO) :- وهو عنصر رباعي الطبقات ثلاثي الأطراف (A), (K), (G). والشكل (٥-٣) يبين رمز هذا العنصر وخواص هذا العنصر.



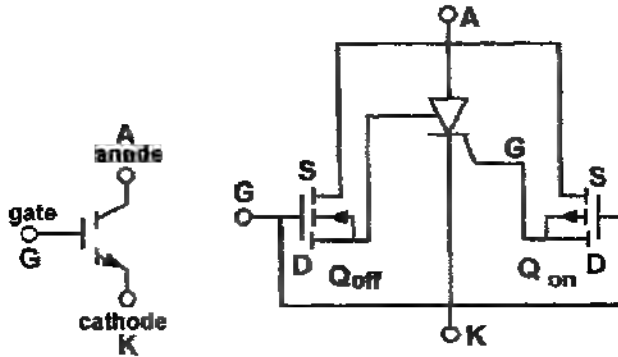
رمز وخواص المفتاح السيلكوني ذو بوابة الإطفاء

٣-١-٦ - المقوم السيلكوني المتحكم والمنشط بواسطة الضوء (Light-Activated SCR) (LASCR) :- ويتم تحويل هذا العنصر بواسطة الضوء. والشكل (٦-٣) يبين رمز وخواص هذا العنصر.

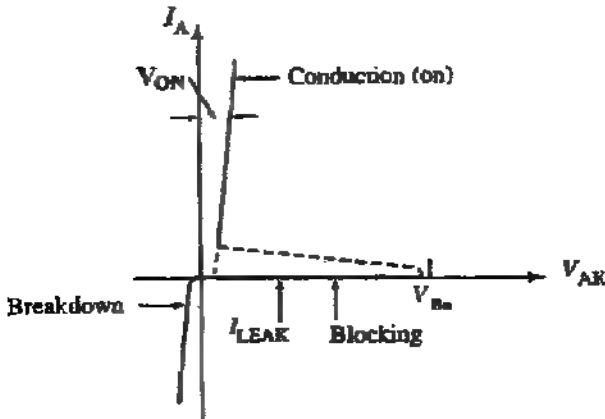


الشكل (٦-٣) رمز وخواص المقوم السيلكوني المتحكم والمنشط بواسطة الضوء

٣-١-٧- ميثال اوكسايد ثايرستور (MOS-Controlled Thyristor (MCT)):-
 وهو عنصر يجمع بين خواص الـ (MOSFET) والـ (SCR) وهو عبارة عن
 (SCR) واثنان (MOSFET) موصولان مع بعضهما والشكل (٧-٣) يبين الرمز
 والتركيب وخواص هذا العنصر.



أ- رمز وتركيب ميثال اوكسايد ثايرستور



ب- خواص ميثال اوكسايد ثايرستور

الشكل (٧-٣)

٣-٢- مبدأ عمل المقوم السيليكوني المتحكم به (SCR):-

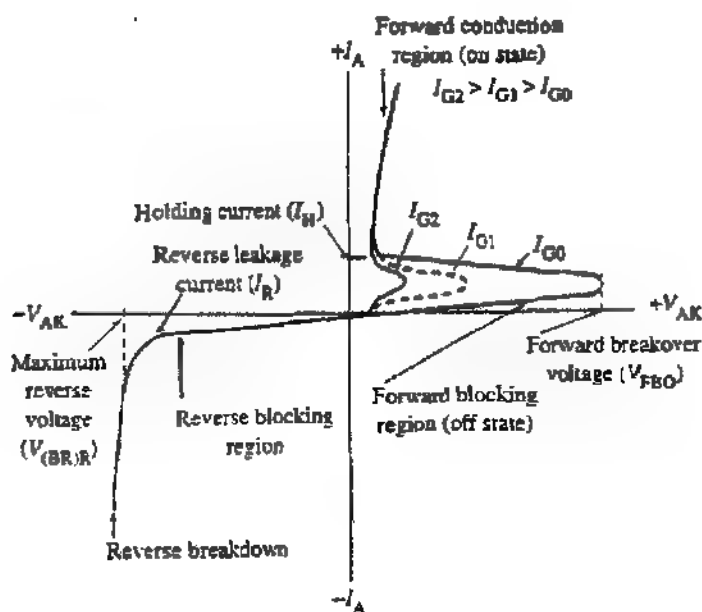
يمكن اعتبار المقوم السيليكوني المقاد وكأنة مؤلف من ثلاثة ديودات تؤلف ثلاث وصلات هي (J_1, J_2, J_3) ، فإذا كان للمصعد موجبا بالنسبة للمهبط أي أن الوصلة (J_2) منحازة انحيازاً عكسياً، فإنه في هذه الحالة سوف يمر تيار قليل بين المصعد والمهبط ويدعى بتيار التسريب ويقال في هذه الحالة أن للتايروستور (SCR) في حالة القطع الأمامي (Forward blocking State) أو في حالة القطع العكسي (Off-State).

إذا كان المهبط موجبا بالنسبة للمصعد فإن الوصلات (J_1, J_2) في حالة انحياز عكسي، وفي هذه الحالة سوف يمر تيار تسربي عكسي من المهبط إلى المصعد من خلال التايروستور. وفي هذه الحالة يقال أن للتايروستور (SCR) في حالة القطع العكسي (Reverse Blocking State).

إذا تم زيادة الجهد بشكل تدريجي في حالة القطع الأمامي فإن وصلة الانحياز العكسي (J_2) سوف تنهار اعتماداً على زيادة الجهد على تلك الطبقة، حيث تزداد حاملات الشحنات في هذه الحالة.

وبما أن الوصلتان (J_1, J_3) ذات انحياز أمامي. ففي هذه الحالة سوف يكون هنالك حركة لحاملات الشحنة خلال الطبقات الثلاث مما يؤدي إلى مرور تيار كبير من المصعد إلى المهبط يدعى بالتيار الأمامي (I_F) ويكون هبوط الجهد (V_F) عبر العنصر هو هبوط جهد أومي عبر الطبقات الأربعة للتايروستور ويكون التايروستور في هذه الحالة في حالة التوصيل (Conducting-State) أو (On-State) كما هو مبين من ملحق خصائص (SCR) المبينة في الشكل (٣-٨). ويتم تحديد قيمة التيار بالاعتماد على الممانعة الخارجية (مقاومة خارجية). وإذا تم تخفيض جهد وصلة المصعد-مهبط فإن التايروستور يبقى في حالة التوصيل حيث في هذه

الحالة لا يوجد حاملات شحنة في الوصلة (J_2). وعندما يصل التيار الأمامي إلى قيمة أقل من التيار للحافظ (Holding Current) (I_H) فإن حاملات الشحنة تبدأ في الظهور في الطبقة (J_2) ويعود الثايروستور في هذه الحالة إلى حالة القطع.



الشكل (٨-٣) منحنى خصائص (SCR)

وعندما يكون الثايروستور في حالة التوصيل فإن التيار الأمامي يكون أكبر من قيمة تدعى تيار الإمساك (Latching-Current) (I_L) وهذا ضروري من أجل تأمين عدد حاملات الشحنة التي تنتقل من خلال الوصلات، وعكس ذلك فإن الثايروستور سوف ينتقل إلى وضع القطع في حالة انخفاض جهد الوصلة بين المصعد-المهبط. ويكون تيار الحافظ أقل وقريب من تيار الإمساك وهو محدود (mA).

الثايروستور (SCR) يكون منحازاً انحيازاً عكسياً عندما يكون المهبط موجبا بالنسبة للمصعد. وفي هذه الحالة يتصرف الثايروستور كديودين موصولان على التوالي ومطبق عليهما جهد انحياز عكسي. وفي حالة الانحياز الأمامي فإن الوصلة (J_2) تكون أكبر سماكة من مجموع سماكة الطبقتين (J_1, J_3) في حالة الانحياز العكسي.

الجهد (V_{BO}) وهو جهد الانهيار الأمامي يكون أكبر من (V_{BR}) وهو جهد الانهيار العكسي. وقياس الانهيار الأمامي (عند جهد الانهيار الأمامي) يرمز له بالرمز (I_B).

مما سبق يمكن تلخيص عمل الثايروستور على النحو التالي:-

- ١- للثايروستور (SCR) حالتي عمل هما (Off-State) و (On-State).
- ٢- للتحويل من (Off-State) إلى (On-State) يدعى بـ (Turn-On) ويتم ذلك بزيادة جهد الانحياز الأمامي بقيمة أقل من (V_{BO}).
- ٣- للتحويل من (On-State) إلى (Off-State) تدعى بـ (Turned-Off) ويتم ذلك بتقليل قيمة التيار إلى قيمة أقل من (Holding Current) (I_H).
- ٤- وهناك طريقة أسهل لتحويل الثايروستور من حالة إلى أخرى وذلك بالتحكم في بوابة الثايروستور. وتدعى هذه الطريقة بالتحكم بالبوابة (Gate-Control).

وفي حال تطبيق جهد أمامي أقل من (V_{BO}) على الثايروستور فإنه يمكن تحويله إلى حالة الوصل بتطبيق جهد موجب بين البوابة والمهبط. ويمتاز للثايروستور بأنه يمكن تحويله من وضع إلى آخر، ويمتاز كذلك بالثبات في الحالة الموجود فيها وبسرعة التحويل من وضع إلى آخر وبضياعات مهمة.

للتطبيقات التي يستخدم التايروستور فيها:-

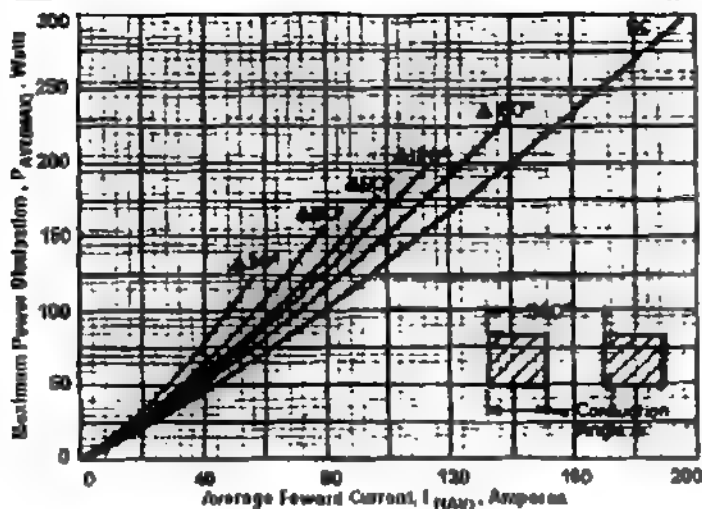
- ١- التحكم بسرعة محركات التيار المتناوب والتيار المستمر.
- ٢- أجهزة التحكم بدرجات الحرارة.
- ٣- دوائر توقف وفرملة آلات التيار المتناوب والتيار المستمر.
- ٤- دوائر التحويل من التيار المستمر إلى المتناوب بترددات مختلفة.
- ٥- دوائر العاكس، التحويل من جهد ثابت إلى جهد متغير.
- ٦- دوائر التقويم المحكوم.

Thruster Data Sheets

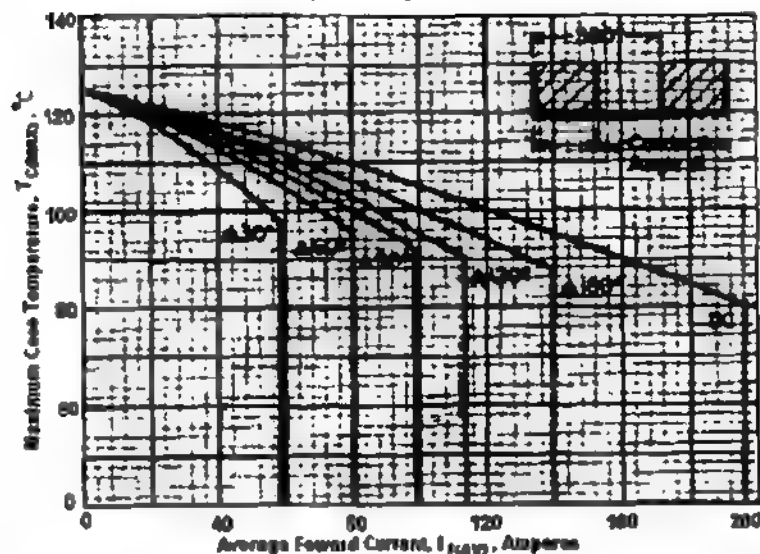
٣-٢- استمارة البيانات للتايروستور

استمارة البيانات النموذجية للتايروستور تظهر في الشكل (٣-٩) وفي الشكل (٣-١٠) لنفس التايروستور. إن أسلوب عرض المعلومات في هذه الاستمارة تختلف من شركة إلى أخرى. وتعطى مواصفات التايروستور بشكل مفصل من خلال الجداول والرسومات البيانية، والتطبيق الصحيح الذي يعمل عنده التايروستور يكون بفهم دلالات استمارات البيانات.

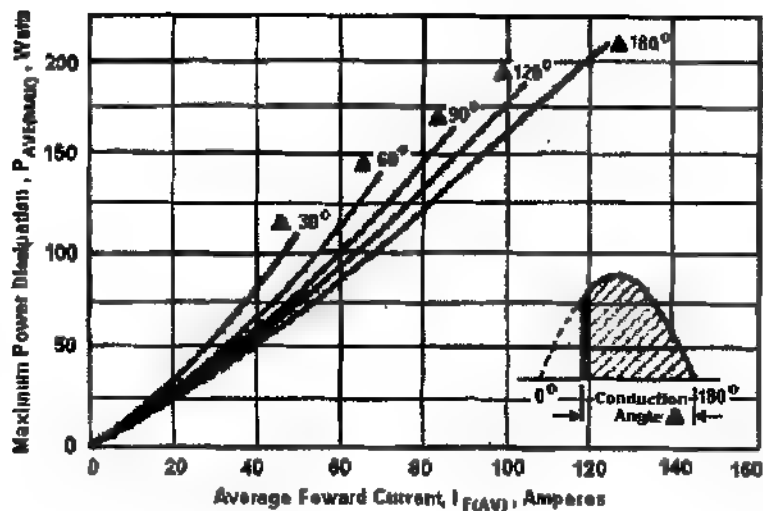
أن التايروستور سوف يؤدي الخدمة المطلوبة منه بشكل مرضٍ إذا تم حمايته من العطب العائد إلى الحرارة الزائدة لأجزاء وبخاصة الوصلة (Junction). إن المصدر الرئيس للحرارة في الوصلة عند ترددات القدرة ناتج من خسائر التوصيل. بالنسبة للتايروستور المخصص في الشكل (٣-١٠)، يكون مدى درجة حرارة الوصلة (T_J) المسموح بها أكبر من ($-40^{\circ}C$) وأقل من ($125^{\circ}C$).



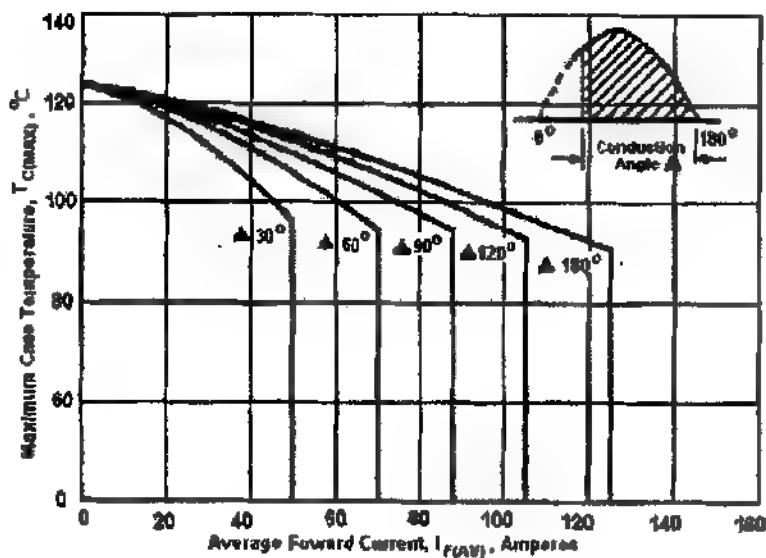
الشكل (A-10-3)



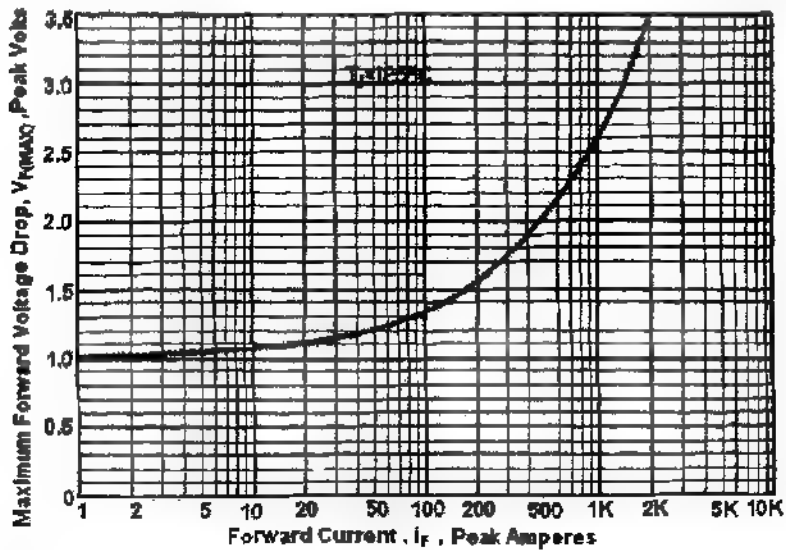
الشكل (B-10-3)



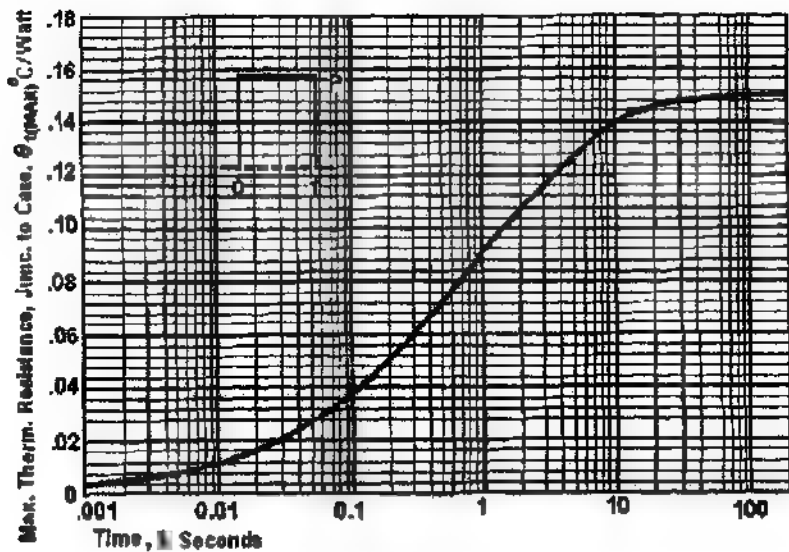
الشكل (C-1-3)



الشكل (D-1-3)



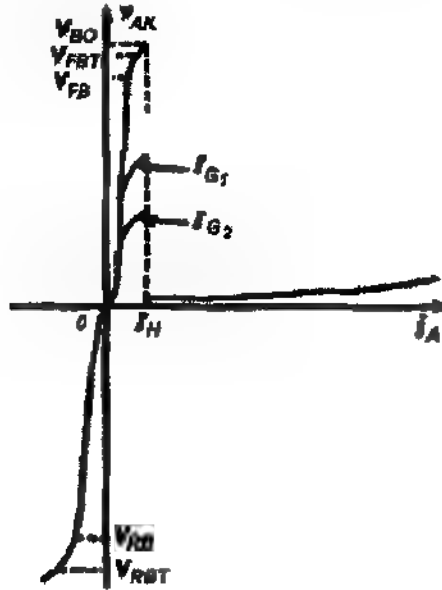
الشكل (E-١٠-٣)



الشكل (F-١٠-٢)

٣-١-٢- الفولطية المحددة Specified voltage

الكثير من القيم للكهربائية المحددة في الشكل (٣-١٠) تعطى لأسوء حالة محتملة والتي تكون فيها درجة حرارة الوصلة (T_j) عند القيمة العظمى المسموح بها. حيث تكون القيمة التكرارية لفولطية المنع الأمامية (V_{FB}) والقيمة التكرارية للفولطية العكسية (V_{RR}) عند هذه الحرارة. وتظهر أسماء ومواقع هذه الكميات على منحنى خصائص الفولطية والتيار للثايرستور في الشكل (٣-١١). إذا سمح لدرجة حرارة الوصلة بالارتفاع فوق الحد الأعظم فإن هنالك خطورة من انهيار الوصلة عند قيمة للفولطية المحددة لفترة زمنية قصيرة محددة بـ (5 ms) كما يظهر في الشكل (٣-٩)، وبالتالي فإن الثايرستور سيمنع بطريقة سليمة تزايد الفولطية الأمامية أو للعكسية (V_{RBT}) أو (V_{FRT}).



الشكل (٣-١١)

منحنى خواص التيار - فولطية للثايرستور

(V_{RO}) فولطية الانهيار التي يبدأ عندها الثايرستور بالتوصيل في الاتجاه الأمامي عند درجة حرارة عظمى محددة. تزود هذه الفولطية من دائرة خارجية، حيث أن التيار الناتج يكون عند قيمة محددة لا تتسبب في عطب الثايرستور. وفي الحقيقة تُعد هذه الطريقة إحدى طرق قذح الثايرستور المستخدمة في التطبيقات العملية. إن قيمة كبيرة للتيار العكسي نتيجة تجاوز الفولطية العكسية لـ (V_{RR}) دائماً تتسبب في تحطم الثايرستور. إن الفولطية التي يكون عندها الثايرستور في حالة التوصيل في الاتجاه الأمامي تعتمد على مقدار تيار البوابة المشار إليه في الشكل (٣-١١)، حيث (I_{G2}) أكبر من (I_{G1}).

٣-٢-٢- محددات تيار المصعد ومحددات الحرارة

Anode current and heat sink specification

إن التطبيق الصحيح للثايرستور يكون بالاختيار الصحيح للتيار المقرر بحيث لا يعمل على زيادة المفرطة بدرجة حرارة الوصلة، ويكون ذلك بفهم عملية التسخين في ذلك الجهاز. القيمة الفعالة العظمى للتيار الأمامي (I_R) مبينة في الشكل (٣-١٠)، تحدد لمنع الحرارة المفرطة في عناصر المقاومة للثايرستور. مثال ذلك الأطراف ونقاط التوصيل (leads and joints). الارتفاع في حرارة الوصلة نتيجة مفاهيم التوصيل الأمامية تنتقل إلى غلاف الثايرستور، ومن ثم إلى مبدد الحرارة ومن مبدد الحرارة إلى الجو المحيط. الفرق في درجات الحرارة بين الوصلة والجو المحيط عند ظروف الحالة للثابتة (Steady-State Condition) تعطى بالمعادلة التالية :

$$T_J - T_A = P_{AVE} (\theta_{JC} + \theta_{CS} + \theta_{SA}) \quad (3.1)$$

T_J : درجة حرارة الجو المحيط

θ_{JC} , θ_{CS} : المعامعات الحرارية والمحددة في الشكل (٣-٩).

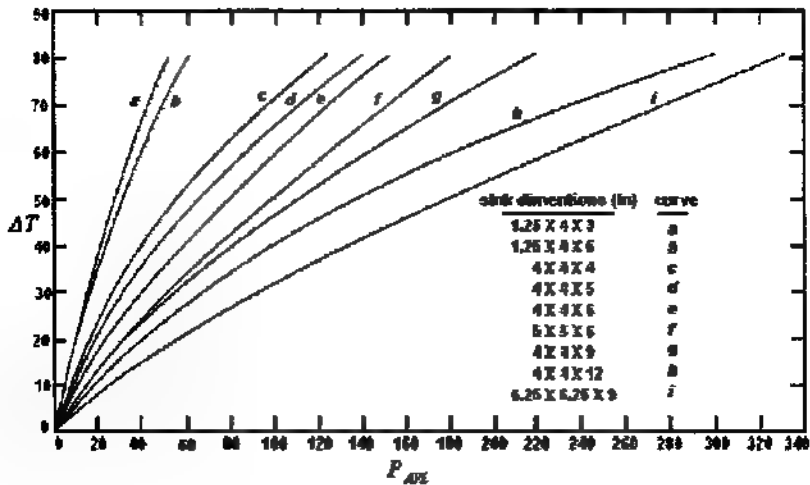
P_{AVE} : القيمة المتوسطة للطاقة الحرارية المتولدة بالواط.

θ_{SA} : الممانعة الحرارية بين مبدد الحرارة والجو المحيط. وهي خاصية من خواص المبدد وليست من خواص الثيرستور. وعلاوة على ذلك هي قيمة ليست ثابتة وتعتمد على نوع مادة المبدد الحراري والمعالجة الحرارية للسطح والحجم والفرق في درجات الحرارة بين المبدد والجو المحيط. بيانات مبدد الحرارة متوفرة من الشركات المصنعة بأشكال مختلفة. والشكل (٣-١٢) يعود إلى سلسلة من مبددات الحرارة لمقذوف الألمنيوم (Extruded Aluminum) والمنحنى يعطي العلاقة بين (ΔT) و (P_{AVE}) . القدرة الحرارية المبددة بالواط حيث:

$$\Delta T = T_S - T_A \quad (3.2)$$

T_S : درجة حرارة مبدد الحرارة.

T_A : درجة حرارة الوسط المحيط.



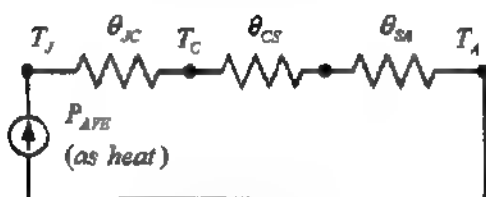
الشكل (٣-١٢)

سلسلة مبددات الحرارة لمقذوف الألمنيوم (extruded aluminum)

عند أي نقطة على المنحنى فإننا نقرأ قيمة كل من (ΔT) و (P_{AVE}) ومن ثم نحسب:

$$\theta_{SA} = \frac{\Delta T}{P_{AVE}} \quad (3.3)$$

بدلاً من ذلك إذا كانت القدرة المبددة معروفة، فإنه يمكن الحصول على (ΔT) لأي اختيار للمبدد. يظهر في الشكل (١٣-٣) الدائرة الحرارية المكافئة.



الشكل (١٣-٣)

للدائرة المكافئة الحرارية

في هذه الدائرة قيمة كلا من (θ_{CS}) و (θ_{JC}) تحدد قسري استمارة البيانات للشكل (١-٣). بينما (θ_{SA}) تؤخذ من البيانات المكافئة للمنحنيات المبينة في الشكل (١٢-٣).

إذا كان تيار المصعد (I_A) للتأثير ستور تيار مباشر ثابت فإن العلاقة بين (P_{AVE}) وقيمة التيار المباشر تؤخذ من المنحنى المعطى بـ (DC) في الرسم البياني في الشكل (١٠-٣) والقيمة المسموح بها لـ (P_{AVE}) يمكن الحصول عليها من المعادلة (١-٣)، حيث أن (T_J) يوضع بدلاً منها القيمة العظمى المحدد بـ $(125^\circ C)$ ، والقيمة المسموح بها للتيار المباشر نقرأ من المنحنى. أما إذا كان تيار المصعد للتأثير ستور سلسلة من النبضات، كالفاتجة من دائرة التقويم المحكوم فإن استبدال التيار المتوسط الأمامي بالتيار المباشر في الإجراءات اللاحقة لا يكون مقبولا.

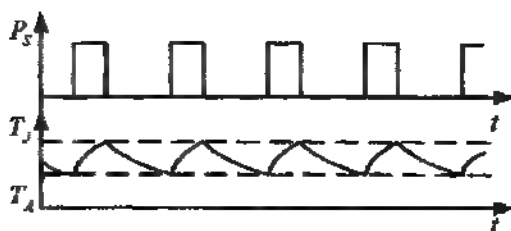
والسبب في ذلك أن النايروسنور له سعة حرارية صغيرة ودرجة حرارة تتغير بشكل دوري عند ترددات القدرة. يظهر في الشكل (١٤-٣) التغيرات في درجة حرارة الوصلة نتيجة لإثارة نبضة لتيار المصدر.



الشكل (١٤-٣)

التغيرات في درجة حرارة

إن (T_r) تردد أسّي من بداية إلى نهاية للنبضة ومن ثم تتناقص بشكل أسّي إلى القيمة (T_A) . إن سلسلة من النبضات المستطيلة تنتج موجة من (T_r) والتي عند ظروف الحالة الثابتة ستكون قطاع المنحنى الأسّي الموضح في الشكل (١٥-٣).



الشكل (١٥-٣)

دورة التغيرات لدرجات الحرارة

إن القيمة الصغرى لـ (T_r) لدورة التعيرات الظاهرة في الشكل (٣-١٥) تكون أكبر من (T_A) ، وأعلى قيمة يجب أن لا تزيد عن محدد القيمة العظمى لـ (T_r) . لهذا بالعودة إلى سرعة تغير (T_r) عندما يبدأ (I_A) بالتدفق، فإن القيمة المتوسطة لـ (i_A) للموجة المستطيلة في حال أن قيمة (T_r) تصل إلى $(125^\circ C)$ تكون أقل من قيمة التيار المباشر في حال (T_r) ترتفع إلى $(125^\circ C)$. لهذا فإنه من الضروري تقرير القيمة الأقل لمعوسط التيار الأمامي للثايرستور $(I_{F(AV)})$ عندما يوصل الثايرستور موجة مستطيلة بدلا من التيار الثابت. هذه الاعتبارات تعطي ارتفاعاً للمنحنيات كما يظهر في الشكل (٣-١٠-١-٢-٣-٤).

سماحية القيمة المتوسطة للتيار الأمامي للموجة المستطيلة عند زاوية التوصيل (Conduction angle) المعطاة يمكن الحصول عليها من المنحنى المناسب في الشكل (٣-١٠). لهذا إذا كان لإتحاد الثايرستور والعبد للحراري قدرة لتقدير $(100 W)$ عند القيمة المعطاة لـ (T_A) مع $(T_r = 125^\circ C)$ ، فإن التيار الذي يمكن عمله يكون $(80 A)$. ولكن في حال كون التيار موجة مستطيلة يكون فيها وقت التوصيل وعدم التوصيل متساوي، وزاوية التوصيل المعطاة (180°) ، فإن قيمة $(I_{F(AV)})$ يجب تخفيضها تقريبا إلى $(70 A)$.

يظهر للرسم البياني للشكل (٣-١٠-١-٢-٣-٤) أن المقاومة الأمامية للثايرستور ثابتة. يفسر هذا العامل العلاقة الخطية بين $(P_{AVE(MAX)})$ و $(I_{F(AV)})$. تقدير معطيات الثايرستور عند قيمة (DC) تكون أكبر عندما تكون نبضات التيار جزءاً من الموجة الجيبية عنه في حال الموجة المستطيلة. وهذا عائد إلى ارتفاع معامل الشكل للموجة الجيبية (Form factor). لقيم معطاة لـ $(I_{F(AV)})$ وزاوية توصيل، فإن للموجة الجيبية قيمة ذروة أعلى من النبضات المستطيلة، والسماحية المعطاة لهذا العامل تؤخذ من المنحنيات الموجود في الشكل (٣-١٠-١-٢-٣-٤). في هذه المنحنيات فإن

قيمة $(I_{F(AV)})$ عند زاوية التوصيل المعطاة وقيمة $(P_{AVE(MAX)})$ تكون أقل منه في حال الموجة المستطيلة لنفس القيمة المتوسطة وزاوية التوصيل. تحدد قيمة التيار المقرر للتأثيرات من خلال المعادلات (١-٣) إلى (٣-٣) والمنحنى المناسب لـ $(P_{AVE(MAX)})$ و $(I_{F(AV)})$ وبمعرفة درجة حرارة الجو المحيط والمقاومة الحرارية بين المبدد والجو المحيط، إذا تم تحديد هذه القيم فإن التيار المقرر يمكن تحديده من المنحنيات في الشكل (٣-١٠-B-D). وذلك من خلال قيم (T_C) ، وهكذا إذا كان $(I_{F(AV)})$ معروفاً، فإن درجة حرارة الغلاف العظمى نقرأ من المنحنى المناسب ومن ثم نحسب.

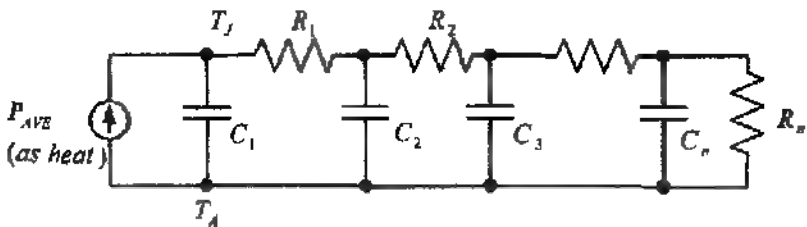
$$P_{AVE(MAX)} = \frac{125 - T_{C(MAX)}}{\theta_{JC}} \quad (3-4)$$

إذا كانت درجة حرارة المحيط محددة، فإنه يمكن الحصول على قيم (θ_{JC}) من المنحنيات في الشكل (٣-١٢). أو البيانات التصنيعية لمكفات المبددات الحرارية.

Surge Currents

٣-٣-٣ تيار للقوس الكهربائي

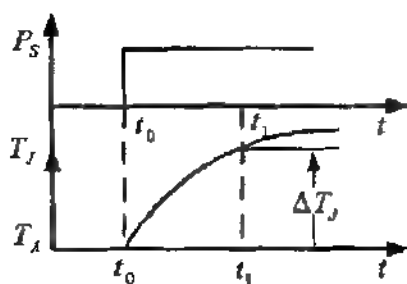
بسبب وجود ساعات حرارية بين الوصلة والغلاف والمبدد الحراري فإن درجة حرارة الوصلة تحتاج إلى فترة زمنية للوصول إلى الحالة المستقرة. والدائرة الحرارية المكافئة والمبسطة والتي تمثل سلوك الحالة العابرة تظهر في الشكل (٣-١٦).



الشكل (٣-١٦)

الدائرة الحرارية المكافئة والمبسطة

حيث (P_s) تمثل مجمل القدرة على شكل حرارة تزود إلى الوصلة. إذا طبقت هذه القدرة كدالة خطوة على مدخل الدائرة فإن درجة الحرارة تزداد بشكل أسي كما في الشكل (١٧-٣). على فرض أن الزمن اللحظي كما في الشكل (١٧-٣) يساوي (t_1) فإن درجة حرارة الوصلة تزداد بمقدار (ΔT_J) وبقسمة هذا المقدار على قدرة الدخل (P_s) فإننا نحصل على المقاومة الحرارية اللحظية (θ_J) عند الزمن ($t = t_1 - t_0$). وبتغيير قيمة (t) فإننا نحصل على قيم متغيرة للمقاومة الحرارية اللحظية والتي يمكن رسمها كما يظهر في الشكل (١٧-٣). وعندما تصبح قيمة (t) أكبر ما يمكن فإن قيمة (θ_J) تساوي (θ_{JC}).



الشكل (١٧-٣)

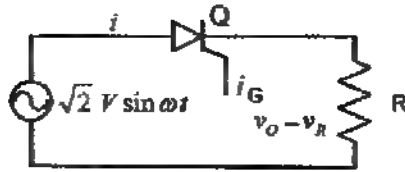
درجة الحرارة تزداد بشكل أسي

تكمن أهمية المقاومة الحرارية اللحظية في أن الثايرستور لحظة تشغيله لفترة زمنية قصيرة (t) تكون المقاومة الحرارية اللحظية صغيرة جداً ويمر تيار عالي يسمى تيار القوس الكهربائي. وكلما زاد الوقت زادت المقاومة وقبل تيار القوس الكهربائي.

نجد في استمارة البيانات للثايرستور ثلاث قيم لـ (I_{FM}) عند فترات زمنية مختلفة للقوس الكهربائي. إذا حصل خطأ في النظام عندما يكون الثايرستور في حال التوصيل، فإن الجهاز المقاد بواسطة الثايرستور يصل تيار حمل زائد

عالي جدا، وحيث أن التأثيرستور يعمل بشكل طبيعي عند درجة الحرارة العظمى للوصلة، فإن درجة الحرارة تبدأ في الارتفاع فوق القيمة العظمى المحددة في المعطيات والتي تعمل على عطب التأثيرستور. تحدد قيمة $(T^2 t)$ عند بقاء حمل زائد لأقل من نصف دورة. ويفيد ذلك في اختيار القاطع المناسب لحماية التأثيرستور.

مثال (٣-١): - للدائرة المبينة في الشكل (٣-١٨) فإن $(V = 220V)$ ، $(R = 1\Omega)$ ، زاوية التأخير $(\alpha = 0)$ ، درجة حرارة المحيط تساوي $(40^\circ C)$ ، (Q) للتأثيرستور المحددة خواصه في الشكل (٣-١١)، إذا كانت $\theta_{CS} = 0.07^\circ C / watt$



الشكل (٣ ١٨)

١- أختار مبدد الحرارة المناسب من المتعلقات الموضحة في الشكل (٣-١٢).

٢- احسب كفاءة الدائرة.

الحل:-

زاوية التوصيل $(\gamma = 180^\circ)$ ، والقيمة المتوسطة للتيار المقوم تحسب من:

$$I_O = \frac{\sqrt{2}V}{R\pi} = \frac{220\sqrt{2}}{1 \times \pi} \cong 100 A$$

من الرسم البياني في الشكل (٣-١٠-د)، $(T_{C(MAX)} \text{ تساوي } 98^\circ)$ ، ومن الرسم

البياني في الشكل (٣-١٠-ج)، فإن قيمة $(P_{AVG} = 160W)$ ، لذلك فإن درجة

حرارة المبدد تساوي:

$$T_S - T_C - P_{AVE} \times \theta_{CS} = 98 - 160 \times 0.075 = 86^\circ C$$

$$\Delta T = T_S - T_A = 86 - 40 = 46^\circ C$$

من الشكل (٣-١٢) يكون المنحنى (i) المحدد لأبعاد المبرد للحراري المطلوب وهذه الأبعاد هي $(6.25 \times 6.25 \times 9 \text{ (Inch)})$.

إن قدرة الخرج تساوي :

$$P_O = R I_R^2 = V_R^2 / R$$

$$V_R = V / \sqrt{2}$$

$$P_O = V^2 / 2R = \frac{(220)^2}{2} = 24.2 \times 10^3 \text{ W}$$

القدرة المبذورة في الثايرستور (160 W) .

$$efficiency = 24.2 \times 10^3 / 24.2 \times 10^3 + 160 = 0.997 \text{ pu}$$

مثال (٣-٢):- للدائرة في المثال (٣-١) باستخدام مبرد الحرارة المختار، أحسب درجة حرارة الغلاف والوصلة إذا كانت زاوية التأخير $(\alpha = 120^\circ)$. إذا كانت

$$\theta_{JC} = 0.15^\circ C / watt$$

الحل:-

زاوية التوصيل $(\gamma = 60^\circ)$ ، والقيمة المتوسطة لتيار المقوم:

$$\begin{aligned} I_o &= \frac{V}{\sqrt{2} \pi R} (1 + \cos \alpha) \\ &= \frac{220}{\sqrt{2} \pi \times 2} \cong 25 \text{ A} \end{aligned}$$

من الشكل (٣-١٠-C)، $P_{AVE} = 45 \text{ W}$

ومن الشكل (٣-١٢)، على المنحنى (i)، لـ $(P_{AVE} = 45 \text{ W})$ فإن $(\Delta T = 16^\circ C)$ ودرجة حرارة المبرد تكون:-

$$T_S = T_A + \Delta T = 40 + 16 = 56^\circ C$$

درجة حرارة الغلاف تساوي:-

$$T_C = T_S + P_{AVE} \theta_{CS} = 56 + 45 \times 0.075 = 59.4^\circ C$$

وتكون درجة حرارة الوصلة :-

$$T_J = T_C + P_{AVE} \times \theta_{JC} = 59.4 + 45 \times 0.15 = 66.4^\circ C$$

٣-٣-٤ - تحديد قيمة تغير تيار المصدر (di/dt)

عند تطبيق جهد أمامي على التأثير ستور، وتم فتحه بواسطة تيار بوابة، فإن تيار التوصيل للمصدر المار عبر الوصلة يبدأ مباشرة بالانتشار في المنطقة المجاورة لطرف البوابة ومن هناك ينتشر إلى جميع مناطق للوصلة. لهذا يصمم التأثير ستور بحيث تكون منطقة انتشار التوصيل سريعة قدر الإمكان. وعلى الرغم من هذا، إذا كان معدل ارتفاع تيار المصدر (di/dt) كبير فإن بقعة ساخنة (hot spot) ستتشكل في المنطقة المجاورة لطرف البوابة وذلك بسبب ارتفاع كثافة التيار في ذلك الجزء من الوصلة الذي يبدأ في التوصيل. ومن أجل تخصيص قيمة (di/dt) إلى قيمة مقبولة فإنه يوضع في دائرة المصدر محاثه صغيرة، وعند عمل ذلك، فإن الوقت الذي يأخذه الجهاز للفتح على التوصيل الكامل يحدد بـ (t_{on}) . إن الطريقة الوحيدة للتأكد من سرعة انتشار منطقة التوصيل تكون بتطبيق تيار بوابة أكبر من قيمة صفري محددة بـ (I_{off}) .

٣-٣-٥ - تحديد قيمة تغير الجهد $\left(\frac{dv}{dt}\right)$:-

ارتفاع معدل زيادة الفولطية الأمامية يؤدي إلى توصيل التأثير ستور حتى وإن كان تيار البوابة يساوي صفراً. وحيث أنه نتيجة لفتح وغلق الدائرة الكهربائية

في الحالات العابرة تنتج فولطية عابرة تزيد ذروتها عن فولطية للتغذية وقد تؤدي إلى تلف الثايرستور خلال فترة زمنية قصيرة، لهذا يجب حماية الثايرستور من ارتفاع هذه الفولطية العابرة ويستخدم لذلك دوائر تسوهين (Snobbery circuit) مكونة من مقاومة (R_F) ومكثف (C_F) (يوصلان على التوالي مع الثايرستور) لمنع التغير السريع في الفولطية، حيث يعمل المكثف في حال غلق الدائرة على الحد من (dv/dt) وعند فتح الدائرة فإن المقاومة (R_F) تحد من تيار التفريغ. من استمارة البيانات الواضحة في الشكل (٣-١٩)، فإن هنالك بعض المعالم المهمة والضرورية والتي يمكننا من اختيار الثايرستور وهي:-

I_T : للقيمة اللحظي لتيار الثايرستور في حالة التوصيل.

$I_{T(4V)}$: للقيمة للمتوسطة العظمى لتيار الثايرستور في حالة التوصيل.

$I_{T(rms)}$: للقيمة الفعالة العظمى لتيار الثايرستور في حالة التوصيل.

V_{DRM} : ذروة الفولطية الأمامية المتكررة في حال الغلق (off-state) أو بمعنى آخر القيمة القصوى للفولطية الأمامية والتي يمكن للثايرستور تحملها بصورة متكررة خلال فترات زمنية قصيرة بحيث لا يتحول إلى حالة التوصيل (يستخدم الحرف (F) بدلا من (D) أحيانا).

Nominal current rating I_T (amps mean at 55 °C base)	V_{max} and V_{peak} (volts $\times 10^3$)	V_{max} and V_{peak} (volts $\times 10^3$)	ON-state voltage V_T (volts at $3 \times I_T$)	I_{max} (10 ms, peak amps $\times 10^3$)	P_T (10 ms, 125 °C amp ² sec $\times 10^3$)	Thermal resistance junction/base (°C/watt)	Type of encapsulation	dI/dt max (amps/ μ s)	dV/dt max (volts/ μ s)	t_{on} max (ms)	I_{avg} to I_{rms} (typical) (mA)	$I_{T(4V)}$ (mA)
1-10	0-1.5	0-1.4	1.5-2.5	0.01-0.2	0.0005-0.2	90-2	Screwed base	100	100	100	5-60	25
10-50	0-1.5	0-1.4	1.5-2.5	0.1-1.0	0.05-5	2-0.5	Screwed base	200	100	100	100	100
50-100	0-1.5	0-1.4	1.5-2.0	1-2	5-20	0.5-0.2	Flat or <u>can</u> base	200	100	150	150	100

الشكل (٣-١٩) استمارة بيانات

V_{RRM} : ذروة الفولطية العكسية المتكررة في حال الغلق.

- I_{GT} : تيار قدح البوابة الـ (DC) (تعطى القيمة الصغرى والعظمى)
- I_{DRM} : ذروة التيار الأمامي المتكررة حال الغلق عند الفولطية (V_{DRM}).
- I_{RRM} : ذروة للتيار العكسي المتكررة حال الغلق عند الفولطية (V_{RRM}).
- V_{TM} : ذروة الفولطية في حال الفتح (on-state) عند درجة حرارة الغلاف.
- V_{GT} : فولطية قدح البوابة الـ (DC) (القيمة الصغرى عند درجة حرارة $T_C = 25^\circ$) والعظمى عند درجة حرارة $(T_C = 125^\circ)$.
- I_{GM} : ذروة تيار البوابة.
- P_{GM} : ذروة القدرة للمبددة للبوابة
- $P_{G(AV)}$: القيمة المتوسطة للقدرة المبددة للبوابة.
- I_{TSM} : ذروة أول دورة لتيار القوس الأمامي
- dv/dt : معدل تغير الفولطية الأمامية للمطبقة الحرة .
- $I^2 t$: القيمة الفعالة لتيار القوس الكهربائي في حال الفتح ولفترة زمنية معينة من أجل اختبار القاطع.
- di/dt : القيمة تعظمى لمعدل الارتفاع في التيار الأمامي في حال الفتح.
- t_{rr} : زمن الفتح المتحكم به لنبضة البوابة.
- t_{off} : الوقت الذي يجب أن ينقضي بعد توقف التيار الأمامي المار خلال الثايرستور وقبل تطبيق الفولطية الأمامية مرة أخرى في حال الغلق.

Thyristor Firing

٣-٤- قدح الثايرستور

طرق تحويل الثايرستور من حالة الفصل إلى حالة الوصل (Thyristor Turn-On)، حيث يتم تحويل الثايرستور إلى حالة الوصل بزيادة تيار المصعد (Anode Current) ويتم تحقيق ذلك بإحدى الطرق التالية :-

١- حرارياً:- إذا كانت درجة حرارة التايروستور مرتفعة فإن ذلك سوف يؤدي إلى وجود عدد كبير من الإلكترونات الحرة مما يؤدي إلى زيادة تيار التمرب مؤدياً إلى تحويل التايروستور إلى حالة الوصل.

٢ باستخدام الضوء:- إذا تم تسليط ضوء معين على وصلة التايروستور فإن ذلك سوف يؤدي إلى زيادة عدد الإلكترونات الحرة وزيادة تيار التمرب مما يؤدي إلى تحويل التايروستور إلى حالة الوصل.

٣- عن طريق تطبيق جهد مرتفع:- إذا كان جهد الانحياز الأمامي بين المصعد والمهبط أكبر من جهد الانهيار الأمامي (V_{BO})، فإن ذلك سوف يؤدي إلى مرور تيار تسربي كبير مما يؤدي إلى تحويل التايروستور إلى حالة الوصل.

٤- بواسطة تيار البوابة:- بتطبيق جهد على بوابة التايروستور يؤدي إلى مرور تيار وزيادة هذا للتيار يؤدي إلى تحويل التايروستور إلى حالة الوصل.

وتستخدم طريقة التحكم في البوابة بشكل واسع في قذح التايروستور أي تحويله من حالة القطع إلى حالة الوصل لأنها أكثر الطرق فعالية وأكثرها سهولة في التطبيق. ولابد من أخذ الأمور التالية بعين الاعتبار عند تصميم دوائر قذح التايروستورات:-

١- تطبيق جهد بين البوابة والمهبط من أجل تحويل التايروستور إلى حالة الوصل عندما يكون التايروستور منحازاً انحيازاً أمامياً.

٢- يجب إزالة إشارة البوابة عندما يتحول التايروستور إلى حالة الوصل.

٣- لا تطبق هذه الإشارة عندما يكون التايروستور منحازاً انحيازاً عكسياً.

٤- عندما يكون التايروستور في حالة القطع فإنه بتطبيق جهد مناسب بين البوابة والمهبط سوف يؤدي إلى تحسين خواص التايروستور. وبالتالي تحتاج إلى جهد

موجب كبير للتغلب على هذا الجهد السالب من أجل تحويل الثايروستور إلى حالة التوصيل.

يقدم الثايروستور عن طريق التحكم بالبوابة بعدة طرق نذكر منها:-

١- القذح بإشارة تيار مباشر (Trigger By Dc Gate-Signal):-

يتم ذلك بتطبيق إشارة جهد بقيمة وقطبية مناسبة بين البوابة والمهبط من أجل قذح الثايروستور. وفي هذه الحالة تكون الإشارة المطبقة مستمرة من أجل تأمين استمرار تيار البوابة ولا توجد دائرة عزل للبوابة عن دائرة جهد التيار المباشر.

٢- القذح بتطبيق جهد متناوب على بوابة الثايروستور:-

(Triggering By Ac Gate Signal)

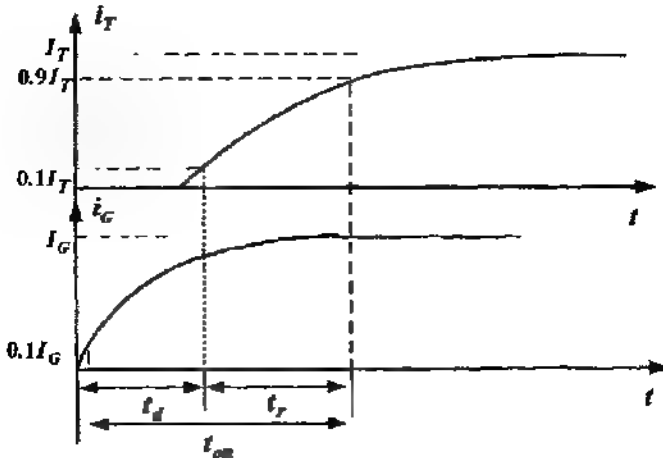
يتم في هذه الطريقة بتطبيق جهد متناوب بين البوابة والمهبط. ومن أهم ميزات هذه الطريقة هي الحصول على عزل مناسب بين دائرة القدرة ودائرة التحكم. ويمكن الحصول على زلوية القذح للثايروستور بواسطة تغيير زاوية فرق الطور لإشارة التحكم. التحكم في البوابة يتم خلال النصف الموجب للموجة بعد قذح الثايروستور وخلال النصف السالب للموجة فإنه يتم تطبيق جهد عكسي بين البوابة والمهبط.

٣- القذح باستخدام النبضات (Triggering By Pulse-Gate Signal):-

في هذه الحالة يتم التحكم بالبوابة عن طريق إشارة نبضية أو متابع لإشارات ذات ترددات مرتفعة. ويستخدم محول نبضات كعازل ويكون القذح في هذه الحالة قليلا لأن التحكم لا يكون بشكل مستمر.

عند استخدام دوائر تحكم جهد متناوب (Ac Circuits) يتم التحكم بـ زمن القذح للثايروستور. ويكون ذلك بواسطة تغير زلوية فرق الطور للجهد المتناوب

المطبق على البوابة. أو باستخدام حزمة من النبضات بزمان مناسب من خلال دائرة تحكم نبضية. والشكل (٢-٣) يبين شكل موجة تيار المصدر للعنصر عند التحكم بالبوابة. هنالك زمن تأخير (t_{on}) بين تطبيق إشارة البوابة وتوصيل النايروسنور. ويعرف هذا الزمن بأنه الفترة الزمنية بين (١٠ %) من تيار البوابة في الحالة الثابتة ($0.1 I_G$) و (٩٠ %) من قيمة تيار الحالة الثابتة للنايروسنور في حالة للتوصيل ($0.9 I_T$). وهو عبارة عن مجموع زمن التأخير (t_d) وزمن الارتفاع (t_r). ويحدد زمن التأخير (t_d) ((Delay-Time)) بالزمن بين (١٠ %) من تيار القاعدة إلى (١٠ %) من تيار النايروسنور ($0.1 I_T$). و (t_r) هو الزمن اللازم لارتفاع تيار المصدر من (١٠ %) إلى (٩٠ %) في حالة التوصيل عند الحالة الثابتة.



الشكل (٢-٣)

شكل موجة تيار المصدر للعنصر عند التحكم بالبوابة

ويجب أخذ النقاط التالية بعين الاعتبار عند تصميم دائرة التحكم بالبوابة

باستخدام النبضات:-

١- يجب فصل دائرة التحكم عن الثايروستور عندما يتم قددح للثايروستور لان

استمرار توصيل هذه الدائرة يؤدي إلى زيادة الضياعات في وصلة البوابة.

٢- يجب عدم تطبيق إشارة على بوابة الثايروستور في حالة الانحياز العكسي لأن

ذلك يؤدي إلى زيادة تيار التسرب.

٣- عرض النبضة المطبق على البوابة (t_G) يجب أن يكون أكبر من الزمن اللازم

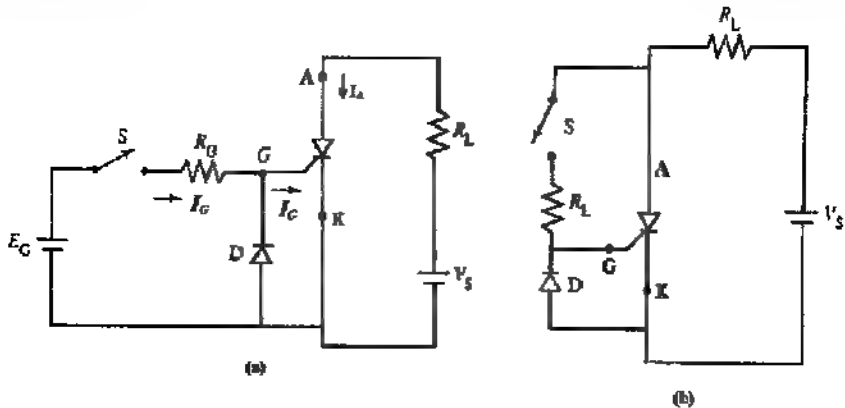
لوصول قيمة تيار المصعد إلى تيار الإمساك (Holding Current)، أي يجب أن

يكون ($t_G > t_{on}$).

الدوائر المستخدمة في قددح للثايروستور (Types Of Thyristor Firing Circuits):-

١- قددح للثايروستور باستخدام التيار المباشر (Dc Firing Signals):- يبين الشكل

(٢١-٣) الدائرة المستخدمة لهذا الغرض.



الشكل (٢١-٣)

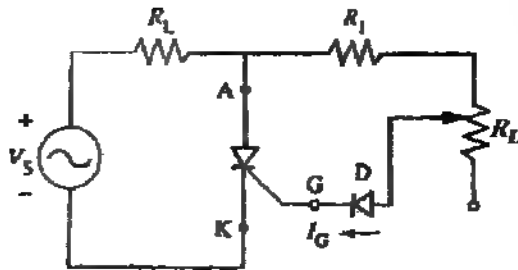
(a) مصدرين مختلفين (b) من نفس المصدر

دائرة قددح للثايروستور باستخدام التيار المباشر

يتم بواسطة هذه الدائرة الحصول على تيار البوابة للثايروستور (SCR) من منبع التغذية المستمر وعند غلق المفتاح (S)، يزداد تيار البوابة الناتج عن مصدر الجهد (V_g). وبالتالي يتحول الثايروستور إلى حالة للوصل وعندها يهبط جهد المصدر إلى قيمة صغيرة ويتناقص تيار البوابة إلى قيمة صغيرة. وتستخدم المقاومة (R) للتقليل من تيار البوابة. والديود في هذه الدائرة يمنع تطبيق جهد عكسي على وصلة البوابة-المهبط.

٢- قذح الثايروستور بواسطة التيار المتناوب (Ac Firing Signals):

في دوائر القذح بواسطة التيار المتردد يتم للحصول جهد البوابة-المهبط بواسطة الإزاحة للطورية للجهد المتردد والذي يكون جزء من المصدر الأساسي. حيث يتم تأمين عزل مناسب بين الجهد الرئيسي ودوائر التحكم. والطريقة البسيطة للحصول على زاوية قذح حتى ($\alpha = 90^\circ$) مبينة في الشكل (٣-٢٢).



الشكل (٣-٢٢)

دائرة قذح الثايروستور بواسطة التيار المتناوب

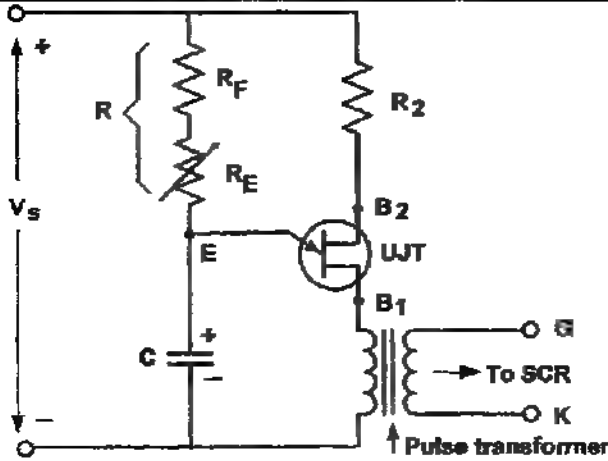
تغير قيمة المقاومة (R) يعني زيادة في زمن التأخير (Delay Time) عندما يكون الجهد موجبا بشكل كافي لتأمين جهد البوابة اللازم لفتح الثايروستور.

٣- قذح التايروسستور باستخدام النبضات (Pulse Firing Signals):-

لهذه الطريقة مزايا كثيرة عند قذح التايروسستور، حيث أنها تقلل من الضياعات في القدرة وتمكن من التحكم الدقيق في عمل التايروسستور. ومن السهل في هذه الطريقة للحصول على دائرة عزل بين التايروسستور ودائرة القذح. إن استخدام محول نبضات أو ديود ضوئي ضروري في حال قذح عدد من التايروسستورات من نفس المصدر. وللتعرف على هذا النوع من الدوائر فإنه يتم تقسيمها إلى نوعين أساسيين:-

أ- الدوائر التي تستخدم الترانزيستور وحيد الوصلة (UJT) كما هو مبين في الشكل (٣-٢٣). وهي من الطرق العملية المستخدمة في قذح التايروسستور، حيث أنها تؤمن عدة نبضات بمجال ترددي ضيق عند النقطة (B_1) . وعندما يتم شحن المكثف إلى الجهد (V_p) للترانزيستور (UJT) فإن هذا الترانزيستور يتحول إلى حالة التوصيل مما يؤدي إلى وجود مقاومة منخفضة لوصلة الباعث - قاعدة. ويمر تيار الباعث خلال الملف الابتدائي لمحول النبضات موصلاً بذلك نبضة إلى بوابة التايروسستور.

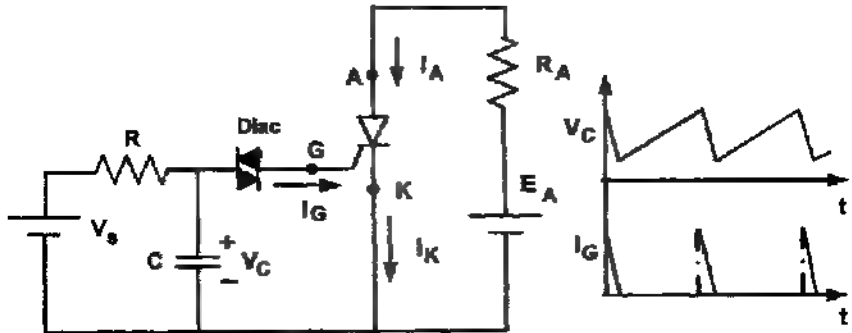
ويمكن زيادة عرض نبضة الخرج من المحول بزيادة قيمة المكثف. ومن المشاكل في استخدام هذه الطريقة أنه نتيجة للمجال الترددي الضيق للنبضة قد لا يتم الوصول إلى تيار الإمساك قبل إزالة إشارة النبضة. ولذلك تضاف دائرة (RC Snubber) من أجل التخلص من هذه المشكلة.



الشكل (٢٣-٣)

دائرة تستخدم ثايرستور وحيد الوصلة (UJT)

ب- الدوائر التي تستخدم الدياك:- والشكل (٢٤-٣) يبين للدائرة المستخدمة لهذه الغاية.

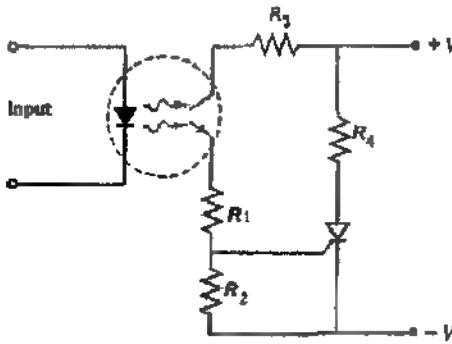


الشكل (٢٤-٣)

دائرة تستخدم الدياك

يشحن المكثف ببطء خلال فترة زمنية تحدد بواسطة الثابت الزمني (RC) ، وعندما يتم شحن هذا المكثف إلى جهد أكبر من جهد الانهيار للترياك، فإن الترياك يتحول إلى حالة للتوصيل فيتم في هذه الحالة تفريغ شحنة المكثف عبر بوابة الثايروستور. وبعد فترة بسيطة يتحول الترياك إلى حالة القطع وتكرر العملية.

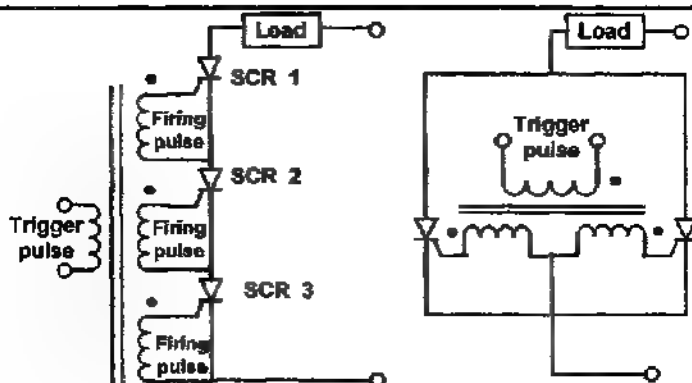
ج- الدوائر التي تستخدم الديود الضوئي (Optocoupler) :- الشكل (٢٥-٣) يبين الدائرة المستخدمة لهذه الغاية.



الشكل (٢٥-٣)

دائرة تستخدم الديود الضوئي

ويمكن أن يتم فتح عدد من الثايروستورات موصولة مع بعضها على التوالي أو التوازي كما هو مبين في الشكل (٢٦-٣).



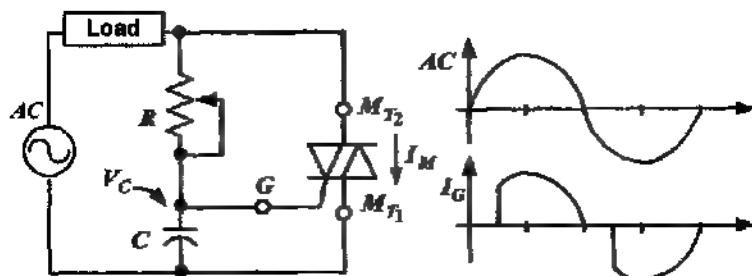
الشكل (٣-٢٦)

دوائر لمدح عدد من الثايرستورات في حالتي التوالي والتوازي

٣-٤-١- حساب فترات التوصيل و التأخير

Calculation of Delay and Conduction periods

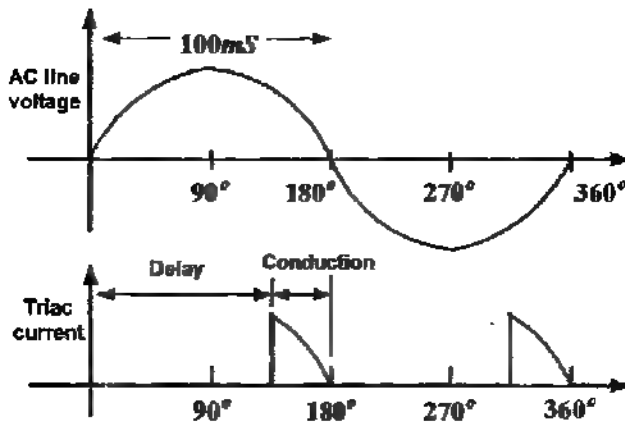
كما شاهد في دائرة للتحكم الطورية في الشكل (٣-٢٧)، فإن استخدام الترياك أو الثايرستور سوف يعمل على تنظيم القدرة إلى الحمل من خلال فترات التوصيل للزمن الدوري للموجة.



الشكل (٣ ٢٧)

تنظيم القدرة إلى الحمل باستخدام الترياك

وكما يظهر في الشكل (٣-٢٨)، فإن لكل زمن نصف دوري نجد أن التأثير مستر (SCR) أو الترياك يعملان على تأخير التوصيل ومن ثم التوصيل.



الشكل (٣-٢٨)

أن قياسات التأخير (Delay) أو التوصيل (Conduction) غالباً ما يعبر عنها بوحدات الزمن أو الزاوية (Angle) ومن الضروري معرفة التحويل بين القياسين.

في الأردن فإن القدرة المترددة لها تردد مقداره (50 Hz) لذا فإن الزمن عند منتصف الموجة الجيبية يكون:-

$$0.5 \times \frac{1}{50(\text{Hz})} = 10 \text{ ms}$$

ولذلك فإن:-

$$\text{Delay time} + \text{Conduction time} = 10 \text{ ms}$$

لنفرض على سبيل المثال أن المقوم الملكونى (SCR) له زمن توصيل ($3ms$)، فإن زمن التأخير يحسب:-

$$10ms - 3ms = 7ms$$

وعندما نتعامل مع الزوايا فإننا نقول أن الزاوية عند منتصف الموجة الجيبية يساوي (180°) لذلك:-

$$Delay\ angle + Conduction\ angle = 180^\circ$$

لنفرض على سبيل المثال إذا زاوية التأخير للثرياك تساوي (30°) فإن:-

$$Conduction\ angle = 180^\circ - 30^\circ = 150^\circ$$

للتحويل بين قياسات الزوايا والزمن يجب معرفة العلاقة بينهما. حيث لنظام متردد ($50Hz$)، فإن الزمن عند منتصف الموجة الجيبية يساوي ($10ms$) والزاوية (180°) لذلك:-

$$\frac{10ms}{180^\circ} = 55.56 \mu s / deg$$

لنفرض على سبيل المثال إذا كانت زاوية توصيل الثرياك (120°)، فإنه يمكن حساب فترة التوصيل:

$$55.56 \mu s / deg \times 120^\circ = 6.67ms$$

$$55.56 \mu s = 1deg$$

مثال (3-3):- نظام متردد ($50Hz$)، والتأخير لمقوم محكوم هو ($5ms$) قبل أن يقدح. جد زمن التوصيل للمقوم المحكوم (SCR). ثم جد زاوية التوصيل للمقوم المحكوم (SCR).
للحل:-

لإيجاد زمن التوصيل نطبق المعادلة:-

$$Delay\ time + Conduction\ time = 10ms$$

بإعادة ترتيب المعادلة نحصل على:-

$$\text{Conduction time} = 10 \text{ ms} - 5 \text{ ms} = 5 \text{ ms}$$

لحساب زاوية التوصيل نستخدم معادلة التحويل من زمن التوصيل إلى زاوية التوصيل:-

$$55.56 \mu s = 1 \text{ deg}$$

معامل التحويل يكون:-

$$1 \text{ deg} / 55.56 \mu s$$

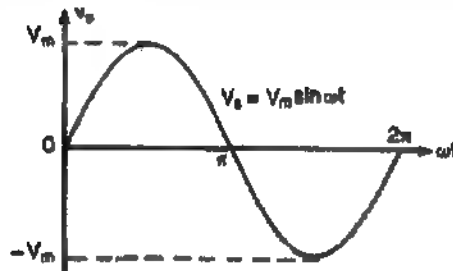
نستخدم معامل التحويل لتحويل زمن التوصيل إلى زاوية التوصيل :

$$\text{Conduction angle} = 5 \text{ ms} \times \frac{1 \text{ deg}}{55.56 \mu s} \times \frac{1000 \mu s}{1 \text{ ms}} = 90^\circ$$

Thyristor Turn-off

٣-٥- إطفاء الثايرستور

عملية إطفاء الثايرستور يقصد بها تحويل الثايرستور من حالة التوصيل إلى حالة الفصل. ويتم ذلك بتقليل التيار الأمامي للثايرستور إلى قيمة أقل من تيار الإمساك (I_H) Holding Current.

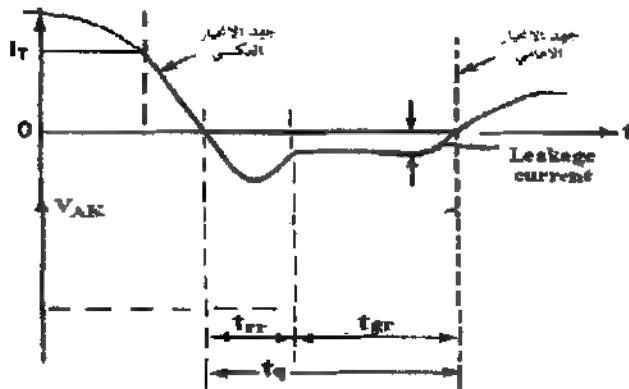


الشكل (٣-٢٩)

مرور الجهد المطبق بنقاط الصفر في موجة القذح

حسب الطريقة المستخدمة في عملية القذف فإنه يتم إطفاء التايروسستور. وفي حالة استخدام جهد تيار متردد (Ac) مطبق على بوابة التايروسستور يمكن تحويل التايروسستور إلى حالة القطف عند مرور الجهد المطبق بنقطة الصفر في موجة القذف، كما هو مبين في الشكل (٣-٢٩). أما في حالة استخدام جهد التيار المباشر (Dc) لقذف التايروسستور، فإنه يتم تحويل التايروسستور إلى حالة القطف باستخدام عناصر إضافية أو بتطبيق جهد عكسي بين المهبط والمصعد وجعل التيار في التايروسستور يصل إلى الصفر ($Forced\ Turn-Off$).

ويكون الزمن اللازم لعملية الفصل (t_f) ($Turn - Off - Time$) هو مجموع الزمن بين تطبيق الجهد العكسي (t_{rr}) وزمن عودة حاملات الشحنة إلى وضعها قبل عملية التوصيل (t_{gr}).



الشكل (٣-٢٩)

قيمة جهد الانحياز الأمامي والعكسي للتايروسستور

يمكن القول بأن زمن الفصل للثايروستور يعتمد على تيار المصعد (I_T) وقيمة الجهد العكسي المطبق، وكذلك على قيمة جهد الانحياز الأمامي، كما هو مبين في الشكل (٣-٣٠). ويتراوح هذا الزمن بحدود ($50 - 100 \mu s$) للثايروستور العادي، وبحدود ($10 - 20 \mu s$) للثايروستورات ذات الترددات العالية.

٣-٥-١ - طرق التبديل للثايروستور

Thyristor Commutation Techniques

يتم تحويل الثايروستور من حالة القطع إلى حالة التوصيل بتطبيق نبضة على بوابة الثايروستور. عندما يكون الثايروستور في حالة التوصيل فإن هبوط الجهد عليه يكون قليلا بحدود ($2V \rightarrow 0.25$). وعندما يتم قذف الثايروستور ويقوم بتوصيل القدرة إلى الحمل فإنه من الضروري إطفاء هذا الثايروستور بعد ذلك. وإطفاء الثايروستور يعني إزالة شروط الانحياز الأمامي ووجود جهد مرجح مطبق على المصعد لن يؤدي إلى مرور تيار بدون تطبيق نبضة على بوابة هذا الثايروستور.

التبديل (Commutation): - هي عملية تحويل الثايروستور من حالة التوصيل إلى حالة الفصل، وتؤدي في العادة إلى تحويل مسار التيار في الثايروستور إلى أجزاء أخرى في الدائرة. ودائرة التبديل تستخدم عناصر إضافية من أجل إطفاء الثايروستور. ونتيجة التطور في صناعة الثايروستور تم تطوير نواير التبديل. والميزة الأساسية للتطوير هو تقليل عملية الإطفاء للثايروستور.

أنواع التبديل في التايروستور :-

تقسم أنواع دوائر التبديل في التايروستور إلى نوعين أساسيين :-

١- التبديل الطبيعي (Natural Commutation).

٢- التبديل القسري (Forced Commutation).

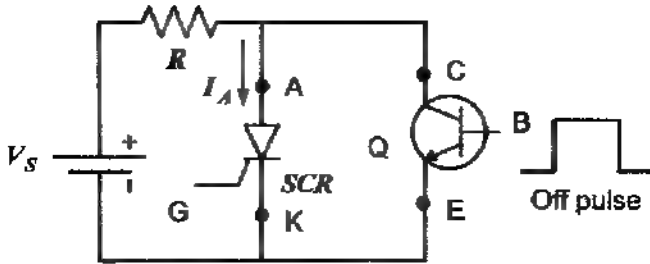
١- التبديل الطبيعي :- إذا كان جهد الدخل (جهد المصدر) هو جهد متناوب فإن التيار المار في التايروستور سوف يمر بنقطة الصفر بشكل طبيعي ويظهر جهد الانحياز العكسي على طرفي التايروستور. وبالتالي يتم إطفاء التايروستور نتيجة التحويل الطبيعي لجهد المصدر، وهو ما يسمى بالتبديل الطبيعي. وهذا النوع من التبديل يستخدم في متحكمات الجهد المتناوب (Ac Voltage Controllers) والمقومات المحكومة عن طريق التحكم بزاوية القدح (Phase-controlled Rectifiers) والمحولات للدائرة (Cycle converters) .

٢- التبديل القسري :- في بعض الدوائر الإلكترونية يكون جهد المصدر المطبق هو جهد مباشر. وفي هذه الحالة يتم إطفاء التايروستور باستخدام دوائر إضافية. ومجال استخدامها في المقطعات (Choppers) والعاكسات (Inverters).

ويعتمد تصنيف دوائر التبديل القسري على العناصر المستخدمة في الدائرة وعلى الطريقة التي تؤدي إلى جعل التيار المار من خلال التايروستور مساوياً إلى الصفر. وتتألف دوائر التبديل في العادة من مكثف وملف ومن عدد من التايروستورات ومن عدد من الديودات.

ويمكن تصنيف دوائر التبديل القسري إلى الدوائر الأساسية التالية :-

١- التبديل باستخدام الترانزستور كمفتاح (Transistor Switch Commutation) :-
والدائرة المستخدمة لهذه الغاية مبينة في الشكل (٣-٢١).



الشكل (٣١ ر)

التبديل باستخدام الترانزيستور كمفتاح

حيث يتم استخدام ترانزيستور (Q) كمفتاح، عندما يكون الثايروستور في حالة التوصيل فإن الترانزيستور يكون في حالة الفصل. ومن أجل إطفاء الثايروستور تطبق نبضة موجبة إلى قاعدة الترانزيستور مما يؤدي إلى تحويله إلى حالة التوصيل مما يؤدي إلى جعل تيار المصعد للثايروستور يمر من خلال الترانزيستور، وعندما يصل تيار المصعد للثايروستور إلى قيمة أقل من تيار الإمساك فإنه يتم إطفاء الثايروستور، ويستمر الترانزيستور في التوصيل لفترة زمنية تكفي لإطفاء الثايروستور.

٢- التبديل باستخدام المكثف (Capacitor Commutation):- الشكل (٣-٣٢) يبين الدائرة المستخدمة لهذه الغاية. عندما يكون الثايروستور (SCR_1) في حالة التوصيل فإنه يتم شحن المكثف بجهد يصل إلى جهد المصدر (V_S) عبر المقاومة (R_1). ويكون الثايروستور (SCR_2) في حالة الفصل. من أجل إطفاء (SCR_1) يتم قذح (SCR_2) وعندما يوصل (SCR_2) فإن المكثف يفرغ شحنته خلال (SCR_1) مؤدياً إلى تطبيق جهد عكسي عليه. وعندما يصل تيار تفريغ المكثف إلى الصفر فإن الثايروستور (SCR_1) يطفأ.

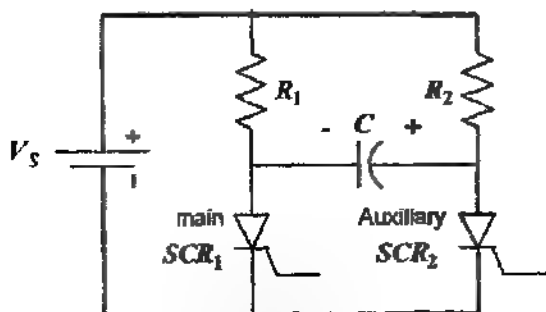
ومن أجل التأكد من نجاح عملية الإطفاء فإنه يجب تحديد قيمة المكثف (C) وهذه القيمة تحدد من العلاقة التالية :-

$$C \geq \frac{T_{off}}{0.693 R_L}$$

حيث أن :- C سعة المكثف (μF) .

- R_L مقاومة الحمل (Ω) .

- T_{off} زمن الإطفاء (μS) .



الشكل (٣-٢٢)

للتبديل باستخدام المكثف

مثال (٣-٤) :- من أجل دفترة إطفاء للثايرستور باستخدام المكثف إذا كانت مقاومة الحمل تساوي ($R_L = 10\Omega$) و ($T_{off} = 10\mu S$) أوجد القيم الصغرى لسعة المكثف من أجل تأكيد نجاح عملية الإطفاء للثايرستور .

الحل :- القيمة الصغرى لسعة المكثف تعطى بالعلاقة :-

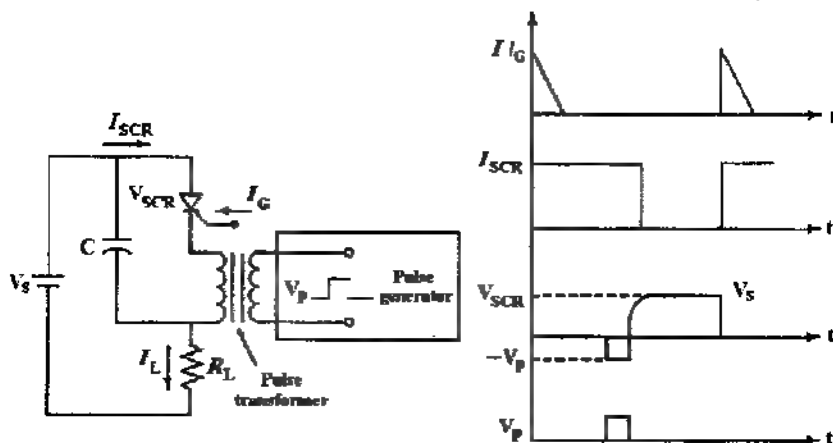
$$C = \frac{T_{off}}{0.693 R_L} = \frac{10 \times 10^{-6}}{0.693 \times 10} = 1.44 \mu F$$

ويختار مكثف سعته تساوي :- $C = 1.5 \mu F$

٤- تبديل نبضي باستخدام مصدر خارجي:-

Impulse - Commutation by External Source :-

يبين الشكل (٣-٢٣) الدائرة لهذا النوع من دوائر التبديل، عندما يتم قذف الثايروستور بتطبيق نبضة على يوابقه فان التيار يمر من خلال هذا الثايروستور وخلال الملف الثانوي لمحول التنبضات والى الحمل. من اجل إعطاء الثايروستور يتم تطبيق نبضة موجبة من محول التنبضات على المهبط للثايروستور.

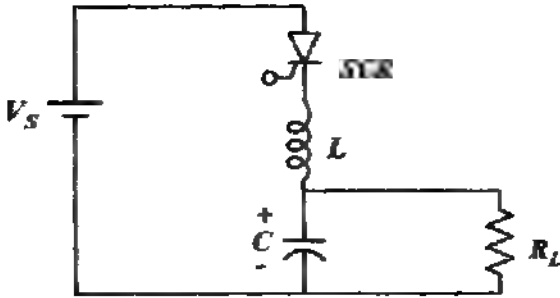


الشكل (٣-٢٣)

تبديل نبضي باستخدام مصدر خارجي

٤- تبديل نبضة رنانة (Resonant Pulse Commutation):- وهي دوائر تستخدم الملف والمكثف لتشكل دوائر رنين، ويمكن أن توصل هذه الدوائر على التوالي أو التوازي مع الثايروستور.

أ- دوائر الرنين للموصولة على التوالي مع الثايروستور:-



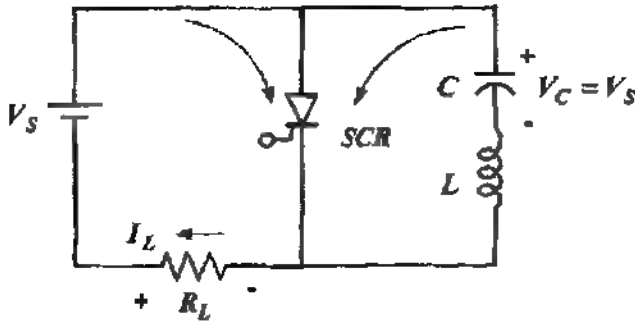
الشكل (٣-٣٤)

دائرة رنين موصولة على التوالي مع التايروستور

الشكل (٣-٣٤) يبين الدائرة الكهربائية لهذا النوع من دوائر التبديل دائرة لرنين المكونة من الملف والمكثف (LC) تؤدي إلى تطبيق جهد عكسي على التايروستور من أجل إطفاءه.

ب- دوائر الرنين الموصولة على التوازي مع التايروستور:-

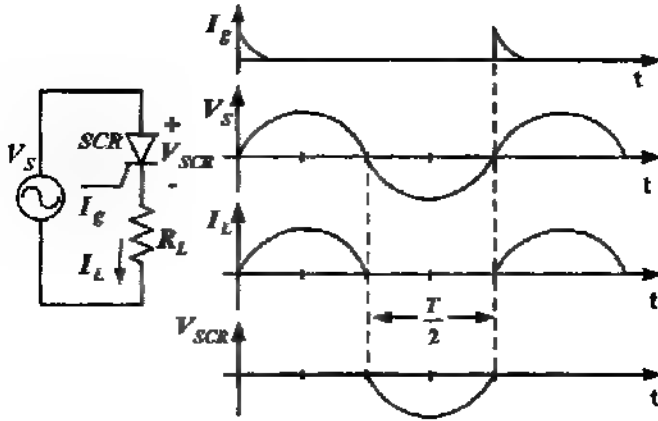
الشكل (٣-٣٥) يبين الدائرة الكهربائية لهذا النوع من دوائر التبديل في هذه الحالة يتم شحن المكثف خلال فترة الفصل للتايروستور بجهد مساوياً إلى جهد المصدر ، وعندما يتم توصيل التايروستور فإن المكثف يقوم بتفريغ شحنته من خلال دائرة الرنين مما يؤدي إلى تطبيق جهد عكسي على التايروستور مما يؤدي إلى إطفاءه وتكرر هذه العملية خلال فصل وتوصيل التايروستور.



الشكل (٣-٣٥)

دائرة دمين موصولة على التوازي مع التايروستور

٥- تبديل الخط (AC Line Commutation): تستخدم هذه الطريقة في دوائر الجهد المتناوب، حيث يبين الشكل (٣-٣٦) الدائرة الكهربائية. يمر التيار لهذا النوع من دوائر التبديل في هذه الدائرة خلال النصف الموجب للموجة ويصبح التايروستور بانحياز عكسي خلال النصف السالب من الموجة. عندما يصبح جهد بوابة التايروستور مساوياً إلى الصفر فإن التايروستور سوف يطفىء، فإذا كان زمن الإطفاء للتايروستور أقل من فترة التوصيل لنصف الموجة أي خلال الفترة $\left(\frac{T}{2}\right)$ فإن التردد الأعظمي الذي سوف تعمل عنده هذه الدائرة يعتمد على زمن الفصل للتايروستور.



الشكل (٣-٢٦) تبديل الخط

٣-٥-٢- تصميم دوائر التبديل القسري

يتم تصميم هذه الدوائر من خلال إيجاد القيم المناسبة للملفات والمكثفات المستخدمة.

الخلاصة: - يمكن إطفاء التايروستور من خلال دوائر التبديل الطبيعي بجعل قيمة تيار التايروستور مساوياً إلى الصفر عندما يمر جهد المصدر بقيم الصفر. وإطفاء التايروستور بالتبديل القسري يتم من خلال جعل تيار التايروستور يصل إلى الصفر بمساعدة دوائر تبديل قسري وفي هذه الدوائر إطفاء التايروستور يعتمد على تيار الحمل. ومن أجل للتأكد من إطفاء التايروستور فإن زمن الإطفاء للدائرة يجب أن يكون أكبر من زمن الإطفاء للتايروستور والذي يتم تحديده من قبل الشركة الصانعة.

٣-٦- تحديد صلاحية عناصر مجموعة التأثير المستور:-

٣-٦-١- تحديد أطراف وصلاحية التأثير المستور:-

يمكن تحديد أطراف التأثير المستور الثلاثة باستخدام جهاز قياس المقاومة (الأوميتر)، وعند توصيل الطرف الموجب والسالب للأوميتر بأطراف التأثير المستور المختلفة فإن قراءات القياس تكون كما هو مبين في الجدول (٣-١).

المقاومة	الطرف السالب للأوميتر	الطرف الموجب للأوميتر
عالية	المهبط	المصعد
عالية	البوابة	المصعد
عالية	المصعد	المهبط
عالية	البوابة	المهبط
عالية	المصعد	البوابة
منخفضة	المهبط	البوابة

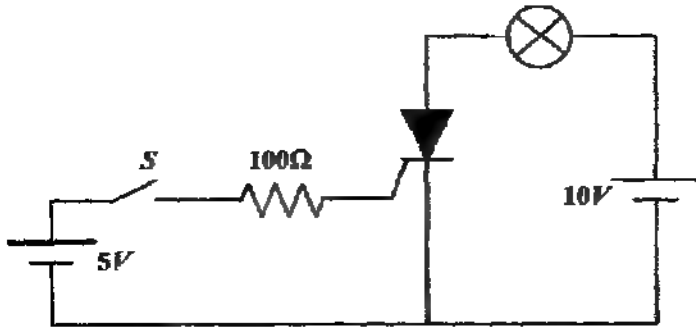
الجدول (٣-١)

توصل أطراف الأوميتر بين كل طرفين من الأطراف الثلاثة للتأثير المستور، ويجري تبديل الوصل بين هذه الأطراف حتى يتم الحصول على مقاومة صغيرة فيكون الطرف الموجب للبطارية موصولاً بالبوابة والطرف السالب للبطارية الأوميتر موصولاً بالمهبط ويكون الطرف الثالث هو المصعد.

فحص لثايرستور:- قبل استخدام الثايرستور في أي دائرة لا بد من التأكد من صلاحيته وذلك بخلوة من الأعطال التالية:-

١- دائرة القصر (Short Circuit):- ويتم ذلك بقياس المقاومة بين مصعد الثايرستور ومهبطه، فإذا كانت المقاومة مساوية الصفر تقريباً يكون الثايرستور معطوباً. أما إذا كانت للمقاومة عالية جداً (يحدود الميغا أوم) فيدل ذلك على عدم وجود دائرة قصر.

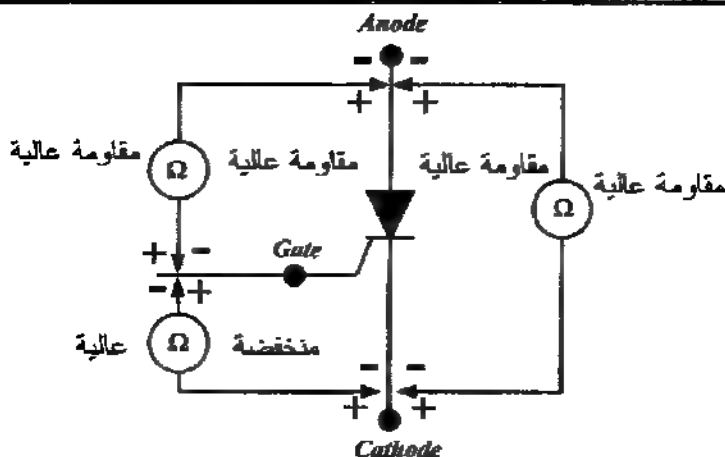
٢- دائرة الفتح (Open circuit):- تستخدم الدائرة في الشكل (٣-٣٧) لهذه الغاية، فنعد غلق المفتاح (S) يؤدي ذلك إلى مرور تيار في البوابة وبالتالي قدح لثايرستور وهذا بدوره يجعل لثايرستور في حالة توصيل فيصلي المصباح، وغير ذلك يعتبر الثايرستور معطوباً.



الشكل (٣-٣٧)

فحص دائرة الفتح في الثايرستور

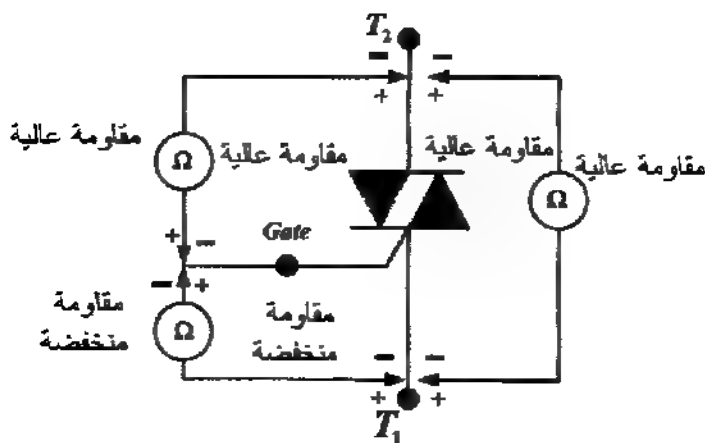
فحص الثايرستور بإستخدام الأوميتر كما هو مبين في الشكل (٣-٣٨).



الشكل (٣-٢٨) فحص التأثير استور بالأوميتير

٣-٦-٢- تحديد صلاحية الترياك

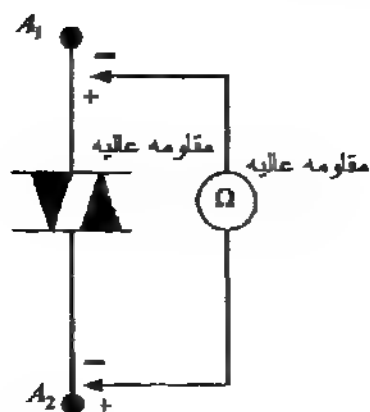
الشكل (٣-٣٩) يبين آلية تحديد صلاحية الترياك.



الشكل (٣-٣٩) تحديد صلاحية الترياك

٣-٦-٣- تحديد صلاحية الديق

الشكل (٤٠-٣) يبين آلية تحديد صلاحية الديق.



الشكل (٤٠-٣) تحديد صلاحية الديق

الوحدة الرابعة

التقويم باستخدام
التأثير سقور

الوحدة الرابعة

دوائر التقويم باستخدام الثايروستور

Rectifiers by Using Thyristor

في دوائر التقويم باستخدام الثايروستور يتم الحصول على جهد ثابت على المخرج. ومن أجل الحصول على جهد مخرج متحكم به يتم استخدام الثايروستور لهذه الغاية. ويتم التحكم بجهد المخرج باستخدام الثايروستور عن طريق التحكم بزاوية القدح لهذه الثايروستورات. يتم تحويل هذه الثايروستورات الى حالة التوصيل بتطبيق نبضة قدح على بوابة هذه الثايروستورات ويتم تحويلها الى حالة القطع بالتبديل الطبيعي (Natural Commutation). وعند استخدام الأحمال الحثية يتم تحويلها الى حالة الفصل بقدح ثايروستور آخر خلال النصف السالب من موجة جهد المدخل. ومن مميزات هذه المقومات أنها بسيطة وقليلة التكاليف وفعالية هذه المقومات في العادة أكبر من (95%). وهذه المقومات تقسم بالتحويل من $(Ac \rightarrow Dc)$ وتستخدم بشكل واسع في التطبيقات الصناعية وخصوصاً التحكم بسرعة المحركات.

يمكن تصنيف هذه المقومات الى نوعين أساسيين اعتماداً على مصدر التغذية:-

١- المقومات أحادية الطور (Single-phase Converters).

٢- المقومات ثلاثية الطور (Three-phase Converter).

وكل نوع من المقومات السابقة يمكن تقسيمه الى عدة أقسام هي:-

١- مقوم محكوم نصف موجة (Half-Wave Converter) :- هو مقوم يعمل ضمن

ربع واحد وله قطبيه واحدة لجهد وتيار المخرج.

٢- مقوم محكوم جزئي (نصفي) (Semi converter):- هو مقوم يعمل ضمن ربع واحد وله قطبيه واحدة لجهد وتيار المخرج.

٣- مقوم محكوم موجة كاملة (Full-Wave Converter):- هو مقوم يعمل ضمن ربعين وقاطبيه جهد للمخرج يمكن أن تكون موجبة أو سالبة بينما تيار المخرج له قطبيه ولعدة فقط.

٤- مقوم محكوم مضاعف (Dual converter):- مقوم يمكن أن يعمل في أربعة أوضاع ويكون كلا من جهد وتيار المخرج موجباً أو سالباً.

في بعض التطبيقات يمكن وصل هذه المقومات للمحكمة مع بعضها على التوالي من أجل العمل عند جهود مرتفعة ومن أجل تحسين معامل القدرة للمدخل. يستخدم تحليل فورير كما هو الحال عند استخدام للديودات مع الأحمال المكونة من دوائر الملفات مع المقاومات.

عند استخدام حمل حتي لهذه الدوائر يعتبر الحمل ذو قيمة كبيرة من أجل ضمان استمرار سريان التيار في الحمل.

٤-١- دوائر التقويم المحكوم أحادي الطور باستخدام الثايستور:-

Single Phase Rectifiers by Using Thyristor

٤-١-١- دوائر التقويم المحكوم أحادي الطور نصف موجة:-

Single-Phase Half-Wave Control Rectifier

في هذا النوع من الدوائر يتم استخدام الثايستور بدلاً من الديود، ويتم افتراض أن الجهد المتناوب المغذي لهذه الدوائر هو مصدر جهد مثالي (Ideal). سنقوم بتحليل هذه الدوائر بالطرق المستخدمة سابقاً في دوائر التقويم غير المحكوم (باستخدام الديود) مع الأخذ بعين الاعتبار أن الزاوية (α) في هذه الدوائر سيكون

لها قيم مختلفة غير الصفر. وكذلك مناقشة هذه الدوائر حسب طبيعة الحمل ومصدر التغذية.

١-١-١-٤ - دوائر التقويم المحكوم أحادي الطور نصف موجة بحمل مادي:-

Single-Phase Half-Wave Controlled Rectifiers with resistive load circuit.

من أجل الحمل المادي فإن:-

$$Z = R, \quad \phi = 0$$

وتكون قيمة:-

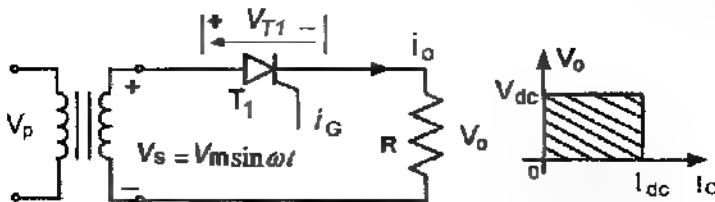
$$i_F = \frac{V_m}{R} \sin \omega t, \quad i_N = 0$$

وبالتالي فإن التيار الكلي يساوي:-

$$i = i_F + i_N = \frac{V_m}{R} \sin \omega t \quad (4.1)$$

مبدأ عمل المقوم المحكوم:

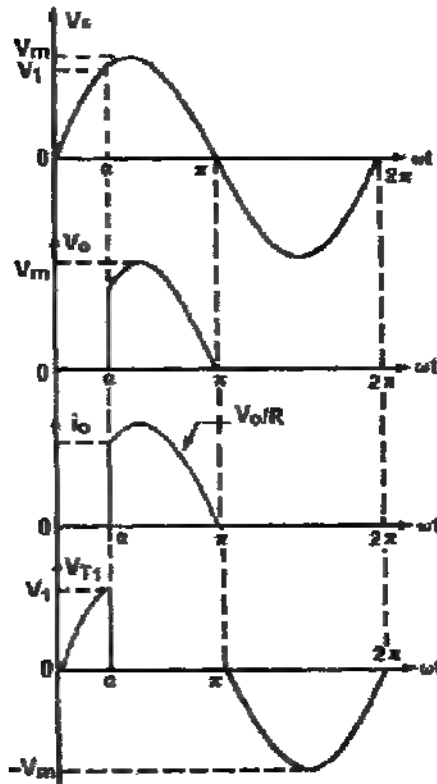
لفهم مبدأ عمل المقوم المحكوم نأخذ الدائرة المبينة في الشكل (١-٤) على اعتبار أن الحمل هو حمل مادي بحت. وللشكل (٢-٤) يبين شكل موجة الدخل وموجة الخرج لهذا المقوم المحكوم والتيار الحمل والجهد على المقوم المحكوم.



شكل (١-٤)

دائرة مقوم محكوم نصف موجة بحمل مادي

خلال النصف الموجب من موجة الدخل يكون مصعد الثايروستور (T_1) موجباً بالنسبة للمهبط أي أن الثايروستور يكون منحازاً لتحيازاً أمةلياً. وعندما يتم قدح الثايروستور (T_1) بزاوية قدح ($\alpha = \omega t$) فإن الثايروستور يتحول إلى حالة التوصيل ويتم ظهور الجهد المطبق على المدخل على مخرج الدائرة (الحمل). وعندما يبدأ الجهد المطبق على مدخل الدائرة بالنصف السالب للموجة عند زمن ($\omega t = \pi$) يكون مصعد الثايروستور سالباً بالنسبة للمهبط ويكون الثايروستور في هذه الحالة منحازاً لتحيازاً عكسياً ويتم تحويله إلى حالة القطع.



الشكل (٤-٢) شكل الإشارة الداخلة والخارجة لمقوم نصف موجة بحمل مادي

التأخير في الزمن من لحظة تطبيق الجزء الموجب للموجة حتى قدح الثايروستور عند $(\alpha = \omega t)$ يدعى بالتأخير أو زاوية اللدح للثايروستور (Firing Angle) ، في هذه الحالة فإن منطقة العمل للثايروستور تكون ضمن الربع الأول، حيث أن الجهد والتيار للمقوم في الربع الأول. هذا النوع من المقومات المحكومة لا يستخدم بشكل واسع في الصناعة لان له معامل تموج مرتفع وتردد تموج منخفض. إذا اعتبرنا أن تردد مصدر التغذية (f_s) فيكون أقل تردد لجهد المخرج هو (f_s) . وعلى اعتبار أن (V_m) هي القيمة العظمى لجهد المدخل فإن القيمة المتوسطة لجهد المخرج (V_{dc}) يمكن الحصول عليها من العلاقة:-

$$V_{dc} = \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi} V_m \sin \omega t d(\omega t)$$

$$= \frac{V_m}{2\pi} [-\cos \omega t]_{\alpha}^{\pi} = \frac{V_m}{2\pi} [1 + \cos \alpha] \quad (4.2)$$

وبالتالي فإن الجهد (V_{dc}) يمكن تغييره من $\left(\frac{V_m}{\pi}\right)$ إلى الصفر بتغير قيمة (α) من (0) إلى (π) . ويكون له قيمة عظمى عندما تكون $(\alpha = 0)$ وتساوي $\left(V_{dm} = \frac{V_m}{\pi}\right)$. والجهد الاسمي (Normalized voltage) (V_n) هو نسبة القيمة المتوسطة للجهد إلى القيمة العظمى للقيمة المتوسطة للجهد:-

$$V_n = \frac{V_{dc}}{V_{dm}} = 0.5(1 + \cos \alpha) \quad (4.3)$$

حيث أن (V_m) تمثل القيمة العظمى للجهد وتساوي:-

$$V_m = \sqrt{2} V_s$$

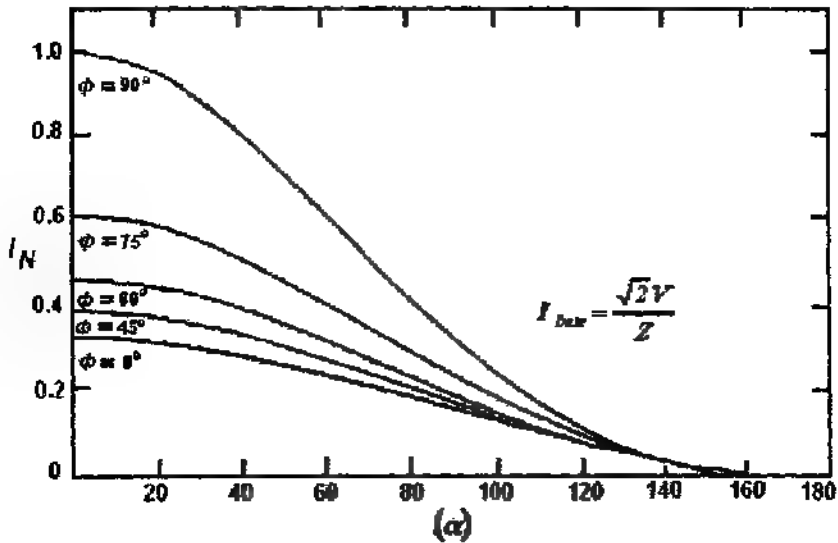
حيث أن (V_s) تمثل القيمة الفعالة لجهد المصدر.

وتعطى القيمة المتوسطة للتيار المار من خلال الحمل حسب العلاقة:-

$$I_{ave} = \frac{V_{ave}}{R} = \frac{V_m}{2\pi R} (1 + \cos \alpha) = \frac{I_m}{2\pi} (1 + \cos \alpha) \quad (4.4)$$

وبالتالي فإن:

$$I_N = \frac{I_{ave}}{I_m} = \frac{1 + \cos \alpha}{2\pi} \quad (4.5)$$



الشكل (٣-٤)

العلاقة التي تربط بين (I_N) والزاوية (α)

والعلاقة التي تربط بين (I_N) والزاوية (α) مبينة في الشكل (٣-٤) من أجل قيم مختلفة لـ (ϕ) .

والقيمة الفعالة للجهود على طرفي الحمل تعطى بالعلاقة:-

$$V_R = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi} V_m^2 \sin^2 \omega t d(\omega t)} = \sqrt{\frac{V_m^2 \pi}{4\pi} \int_{\alpha}^{\pi} (1 - \cos 2\omega t) d(\omega t)}$$

$$= \frac{V_m}{2} \sqrt{\frac{1}{\pi} \left[\pi - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right]} = \frac{V_m}{2} \sqrt{1 - \frac{\alpha}{\pi} + \frac{\sin 2\alpha}{2\pi}} \quad (4.6)$$

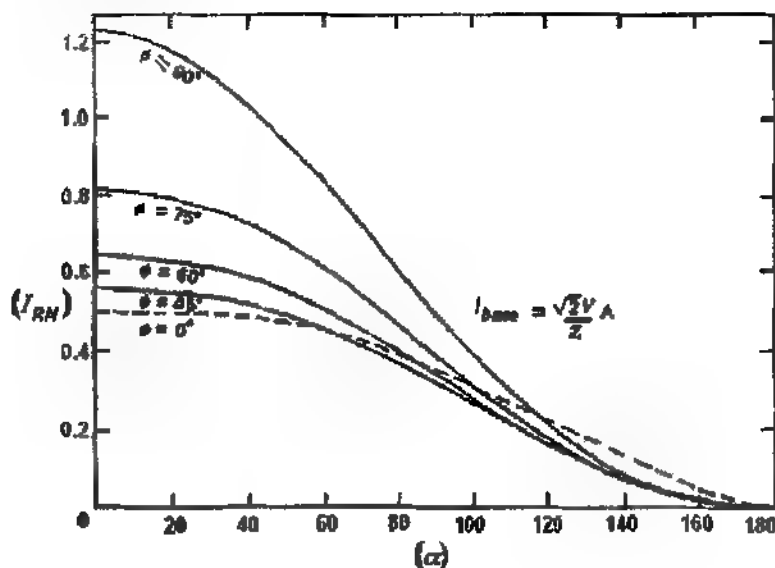
وبالتالي فإن القيمة الفعالة للتيار المار من خلال الحمل تعطى بالعلاقة:-

$$I_R = \frac{V_R}{R} = \frac{V_m}{2R} \sqrt{1 - \frac{\alpha}{\pi} + \frac{\sin 2\alpha}{2\pi}} = \frac{I_m}{2} \sqrt{1 - \frac{\alpha}{\pi} + \frac{\sin 2\alpha}{2\pi}} \quad (4.7)$$

وتعطى القيمة (I_{RN}) بالعلاقة:-

$$I_{RN} = \frac{I_R}{I_m} = \frac{1}{2} \sqrt{1 - \frac{\alpha}{\pi} + \frac{\sin 2\alpha}{2\pi}} \quad (4.8)$$

والعلاقة التي تربط (I_{RN}) مع (α) مبينة في الشكل (٤-٤) عندما تكون ($\phi = 0$).



الشكل (٤-٤) العلاقة التي تربط (I_{RN}) مع (α)

مثال (٤-١): دائرة تقويم محكوم أحادي الطور تغذي من مصدر جهد قيمته $(120V)$. إذا كان الحمل لهذا المقوم مادي $(R = 10\Omega)$ ، أكتب القيمة المتوسطة لحمل الحمل والقدرة المزودة للحمل من أجل قيم (α) التالية:-

$$\alpha = 0^\circ, \alpha = 45^\circ, \alpha = 90^\circ, \alpha = 135^\circ, \alpha = 180^\circ$$

١- من أجل (α) تساوي الصفر:-

القيمة العظمى للجهد تساوي:-

$$V_m = \sqrt{2} V_s = \sqrt{2} \times 120 = 170V$$

القيمة المتوسطة للجهد تساوي:-

$$V_{ave} = \frac{V_m}{2\pi} [1 + \cos \alpha] - \frac{170}{2\pi} [1 + \cos 0] = 54V$$

القدرة المزودة للحمل تساوي:-

$$P_L = \frac{V_{ave}^2}{R} = \frac{(54)^2}{10} = 293 \text{ Watt}$$

٢- من أجل $(\alpha = 45^\circ)$:-

$$V_{ave} = \frac{V_m}{2\pi} [1 + \cos \alpha] = \frac{170}{2\pi} [1 + \cos 45^\circ] = 46.2V$$

$$P_L = \frac{V_{ave}^2}{R} = \frac{(46.2)^2}{10} = 213 \text{ Watt}$$

٣- من أجل $(\alpha = 90^\circ)$:-

$$V_{ave} = \frac{V_m}{2\pi} [1 + \cos \alpha] = \frac{170}{2\pi} [1 + \cos 90^\circ] = 27.1V$$

$$P_L = \frac{V_{ave}^2}{R} = \frac{(27.1)^2}{10} = 73.2 \text{ Watt}$$

- من أجل $(\alpha = 135^\circ)$:-

$$V_{ave} = \frac{V_m}{2\pi} [1 + \cos \alpha] = \frac{170}{2\pi} [1 + \cos 135^\circ] = 7.92V$$

$$P_L = \frac{V_{ave}^2}{R} - \frac{(7.92)^2}{10} = 6 \text{ Watt}$$

- من أجل $(\alpha = 180^\circ)$:-

$$V_{ave} = \frac{V_m}{2\pi} [1 + \cos \alpha] = \frac{170}{2\pi} [1 + \cos 180^\circ] = 0V$$

$$P_L = 0$$

نلاحظ من المثال السابق أن القيم المتوسطة للجهد والقدرة على الحمل تقل

بزيادة قيمة (α) .

مثال (٤-٢) :- دائرة تقويم محكوم أحادي الطور نصف موجة تغذي من مصدر

جهد قيمته $(150V)$ بتردد $(60Hz)$ وحمل مادي قيمته تساوي $(R = 10\Omega)$ ، أذا

كانت زاوية القدح للثايرستور $(\alpha = 30^\circ)$. المطلوب إيجاد :-

١- القيمة العظمى لتيار الحمل. ٢ القيمة المتوسطة لجهد وتيار الحمل

٣- القيمة المتوسطة لتيار الحمل ٤- القيمة للفعالة لتيار الحمل.

٥ القدرة الفعالة على طرفي الحمل ٦- زاوية التوصيل (Conduction Angle)

٧- تردد موجة الخرج ٨- معامل القدرة للحمل.

للحل :-

$$V_m = \sqrt{2} V_s = \sqrt{2} \times 150 = 212V$$

$$1 - I_m = \frac{V_m}{R} = \frac{212}{10} = 21.2 A$$

$$2 - V_{ave} = \frac{V_m}{2\pi} (1 + \cos \alpha) = \frac{212}{2\pi} (1 + \cos 30^\circ) = 63V$$

$$3 - I_{ave} = \frac{I_m}{2\pi} (1 + \cos \alpha) = \frac{V_{ave}}{R} = \frac{63}{10} = 6.3 A$$

$$4 - I_R = \frac{I_m}{2} \sqrt{1 - \frac{\alpha}{\pi} + \frac{\sin 2\alpha}{\pi}} = \frac{21.2}{2} \sqrt{1 - \frac{30}{180} + \frac{\sin 60}{180}} = 10.5 A$$

$$5 - P_L = I_R^2 \times R = (105)^2 \times 10 = 1102.5 \text{ Watt}$$

$$6 - \gamma = \pi - \alpha = 180 - 30 = 150^\circ$$

$$7 - \text{Ripple frequency} = f_r = f_s = 60 \text{ Hz}$$

$$8 - S = V_s \times I_R = 150 \times 10.5 = 1575 \text{ VA}$$

$$PF = \frac{P}{S} = 0.7$$

مثال (٤-٣) :- دائرة تقويم محكوم أحادي للطور نصف موجة تغذي من مصدر جهد قيمته (120V). المطلوب حساب قيمة زاوية القدح للثايرستور من أجل الحصول على قدرة (150Watt) لحمل مادي قيمته تساوي (R = 10Ω).
الحل :-

$$V_{ave} = \frac{V_m}{2\pi} (1 + \cos \alpha)$$

$$V_{ave} 2\pi = V_m (1 + \cos \alpha)$$

$$1 + \cos \alpha = \frac{V_{ave} 2\pi}{V_m} \Rightarrow \cos \alpha = \frac{2\pi}{V_m} V_{ave} - 1$$

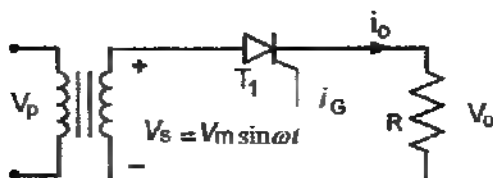
$$\alpha = \cos^{-1} \left[\frac{2\pi}{V_m} V_{ave} - 1 \right]$$

$$V_m = \sqrt{2} V_s = \sqrt{2} \times 120 = 170 \text{ V}$$

$$P_{ave} = \frac{V_{ave}^2}{R} \Rightarrow V_{ave} = \sqrt{P_{ave} \times R} = \sqrt{150 \times 10} = 38.7 \text{ V}$$

$$\alpha = \cos^{-1} \left[\frac{2\pi}{V_m} V_{ave} - 1 \right] = \cos^{-1} \left[\frac{2\pi}{170} \times 38.7 - 1 \right] = 64.5^\circ$$

مثال (٤-٤): للدائرة المبينة في الشكل (٤-٥) وعلى اعتبار أن الحمل مادي بحت (R) وزاوية القدح للثايروستور (T_1) تساوي $\left(\alpha = \frac{\pi}{2}\right)$ أوجد:-



الشكل (٤-٥)

- ١ المردود (η) . ٢- معامل الشكل ($F.F$) .
 - ٣ - معامل التموج (RF) . ٤- معامل الاستخدام (TUF) .
 - ٥- القيمة العظمى لجهد الانحياز العكسي (PIV) للثايروستور (T_1) .
- الحل:-

من أجل $\left(\alpha = \frac{\pi}{2}\right)$ فإن:

$$V_{dc} = \frac{V_m}{2\pi} (1 + \cos\alpha) = \frac{V_m}{2\pi} = 0.1592 V_m$$

$$I_{dc} = \frac{V_{dc}}{R} = \frac{0.1592 V_m}{R}$$

$$V_{rms} = \frac{V_m}{2} \sqrt{\frac{1}{\pi} \left[\pi - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right]} = 0.3536 V_m$$

$$I_{rms} = \frac{V_{rms}}{R} = \frac{0.3536 V_m}{R}$$

$$P_{dc} = V_{dc} \times I_{dc} = \frac{(0.1592 V_m)^2}{R}$$

$$P_{ac} = V_{rms} \times I_{rms} = \frac{(0.3536 V_m)^2}{R}$$

$$\eta = \frac{P_{dc}}{P_{ac}} = \frac{(0.1592 V_m)^2 / R}{(0.3536 V_m)^2 / R} = 20.27 \% \quad -١$$

$$F.F = \frac{V_{rms}}{V_{dc}} = \frac{0.3536 V_m}{0.1592 V_m} = 2.221 = 222.1 \% \quad -٢$$

$$RF = \sqrt{(F.F)^2 - 1} = 1.983 = 198.3 \% \quad -٣$$

٤- جهد الملف الثانوي للمحول يساوي الى:-

$$V_s = \frac{V_m}{\sqrt{2}} = 0.707 V_m$$

تيار الثانوي للمحول له نفس القيمة الفعالة لتيار الحمل $(I_s = I_{rms})$:-

$$P_{VA} = V_s \times I_s = 0.707 V_m \times \frac{0.3536 V_m}{R}$$

$$TUF = \frac{P_{dc}}{P_{VA}} = \frac{(0.1592)^2}{0.707 \times 0.3536} = 0.1014$$

$$PIV = V_m \quad -٥$$

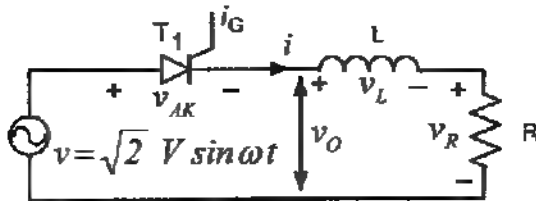
من المعادلات السابقة نلاحظ أن محددات المقوم تنخفض عند القيمة المنخفضة لزاوية القذح (α) .

٤-١-١-٢- دوائر التقويم المحكوم أحادي للطور نصف موجة يحمل مادي-حثي

Single-Phase Half-Wave Controlled Rectifiers with RL load circuit.

الدائرة الكهربائية لهذا المقوم مبيّنة في الشكل (٤-٦)، فإذا تم تطبيق إشارة

تحكم على بوابة الثايرستور في الدائرة، فإن الثايرستور سوف يتحول إلى حالة التوصيل ويكون:-



الشكل (٤-٦)

$$v_L + v_R = v_O = v$$

$$L \frac{di}{dt} + Ri = V_m \sin \omega t \quad (4.9)$$

والحل العام لهذه المعادلة التفاضلية يكون من الشكل:-

$$i = \frac{V_m}{Z} \sin(\omega t - \phi) + Ae^{-\frac{Rt}{L}} \quad (4.10)$$

حيث أن :

$$Z = \sqrt{R^2 + (\omega L)^2}$$

$$\phi = \tan^{-1} \frac{\omega L}{R}$$

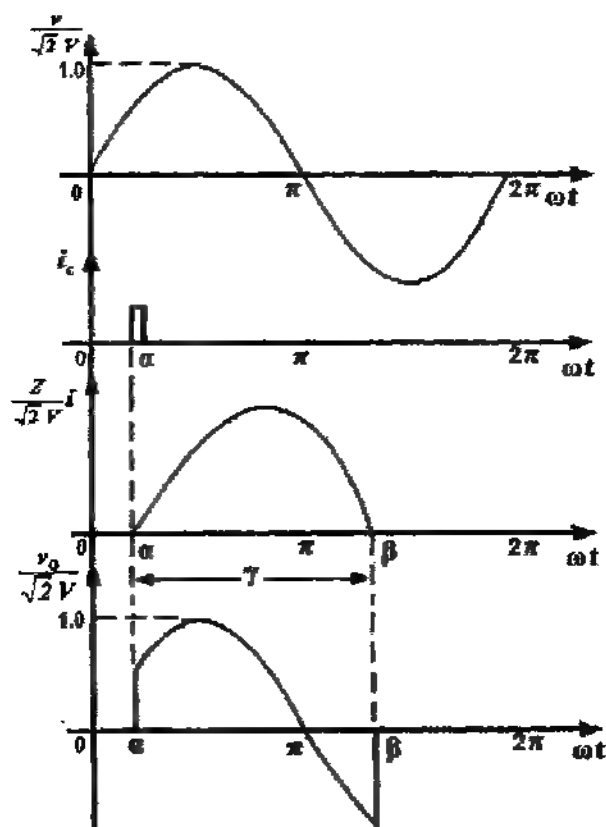
يتم احتساب قيمة الثابت (A) من الشروط الابتدائية. وكما يظهر من شكل

موجة الخرج في الشكل (٤-٧) عند الزمن $(\omega t = \alpha)$ ، فإن قيمة التيار $(i = 0)$.

وبالتعويض في معادلة الحل العام نحصل على:-

$$i = 0 = \frac{V_m}{Z} \sin(\alpha - \phi) + A e^{-\frac{R \cdot \alpha}{\omega \cdot L}} \Rightarrow$$

$$A = -\frac{V_m}{Z} \sin(\alpha - \phi) e^{\frac{R \cdot \alpha}{\omega \cdot L}} \quad (4.11)$$



الشكل (٤-٧)

شكل موجة الخرج لمقوم محكوم بحمل مادي حتى

بتعويض قيمة (A) في معادلة الحل العام نحصل على:-

$$i = \frac{V_m}{Z} \sin(\omega t - \phi) - \frac{V_m}{Z} \sin(\alpha - \phi) e^{\frac{R \cdot \alpha}{\omega L}} \times e^{-\frac{R \cdot t}{L}}$$

$$i = \frac{V_m}{Z} \left[\sin(\omega t - \phi) - \sin(\alpha - \phi) e^{\frac{R(\alpha - t)}{L \omega}} \right] \quad (4.12)$$

وكذلك فإن قيم التيار تساوي للصفر في اللحظة $(\omega t = \beta)$. وبالتالي بالتعويض في

المعادلة (١٢-٤) نحصل على:-

$$0 = \frac{V_m}{Z} \left[\sin(\beta - \phi) - \sin(\alpha - \phi) e^{\frac{R(\alpha - \beta)}{L \omega}} \right]$$

$$\sin(\beta - \phi) = \sin(\alpha - \phi) e^{\frac{R(\alpha - \beta)}{L \omega}} \quad (4.13)$$

وبحل هذه المعادلة يمكن الحصول على قيم (β) .

راوية التوصيل (γ) تساوي:-

$$\gamma = \beta - \alpha \quad (4.14)$$

إن مجموعة المنحنيات التي تبين علاقة (γ) مع (α) من أجل قيم مختلفة

لـ (ϕ) ، والتي يمكن الحصول عليها من المعادلة (١٣-٤) والمعادلة (١٤-٤)

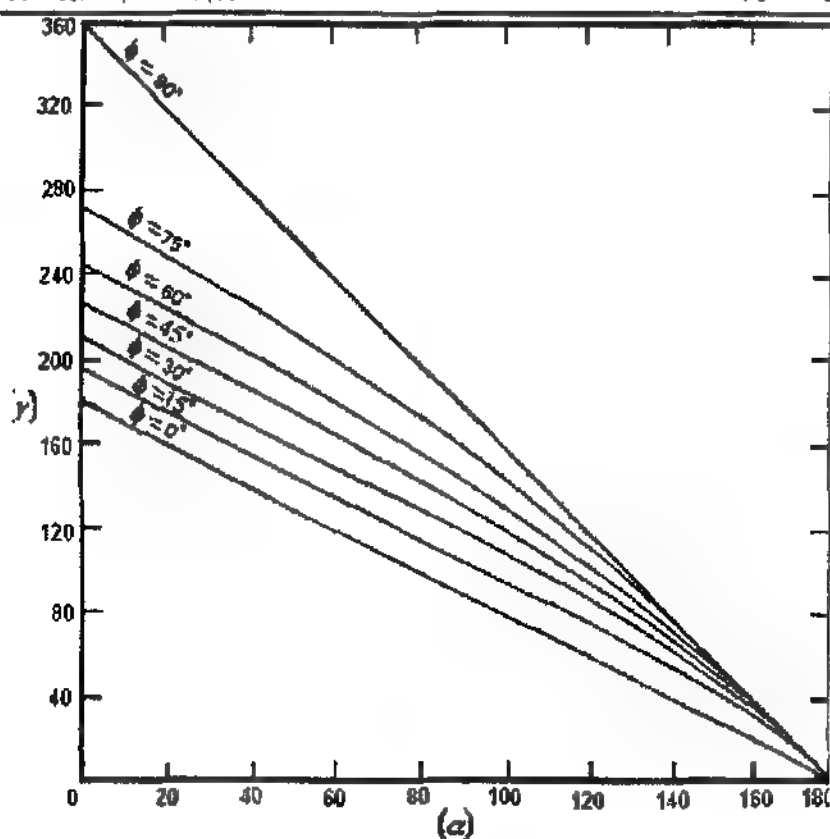
مبينة في الشكل (٨-٤). من المعادلة رقم (١٢-٤) يمكن تحديد قيمة (I_N) من :-

$$I_N = \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\gamma} \left[\sin(\omega t - \phi) - \sin(\alpha - \phi) e^{\frac{R(\alpha - t)}{L \omega}} \right] d\omega t \quad (4.15)$$

وبالتالي يمكن الحصول على مجموعة المنحنيات التي تبين علاقة (I_N) مع (α) من أجل قيم مختلفة لـ (ϕ) ، كما هو مبين في الشكل (٤-٣). كذلك فإن قيمة (I_{RN}) تعطى بالعلاقة:-

$$I_{RN} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\gamma} \left[\sin(\omega t - \phi) - \sin(\alpha - \phi) e^{\frac{R}{L} \left(\frac{\alpha}{\omega} - t \right)} \right]^2 d\omega t} \quad (4.16)$$

ومجموعة المنحنيات التي تبين علاقة (I_{RN}) مع (α) من أجل قيم مختلفة لـ (ϕ) ، كما هو مبين في الشكل (٤-٤).



الشكل (٨-٤)

مجموعة المنحنيات التي تبين علاقة (γ) مع (α)

٤-١-١-٣- دولتر التقويم المحكوم أحادي الطور نصف موجة بحمل حثي

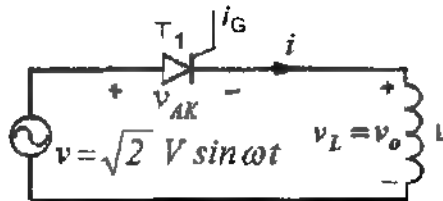
Single-Phase Half-Wave Controlled Rectifiers with Inductive load circuit.

الدائرة الكهربائية لهذا المقوم مبيّنة في الشكل (٤-٩)، فمن أجل حمل حثي

نقي فإن قيمة $(Z = \omega L)$ وقيمة $\left(\phi = \frac{\pi}{2}\right)$ ، وبتمريض هذه القوس في المعادلة

(٤-١٢) نحصل على:-

$$i = \frac{V_m}{\omega L} [\cos \alpha - \cos \omega t] \quad (4.17)$$



الشكل (٤-٩)

الدائرة الكهربائية لمقوم محكوم بحمل حثي

وشكل موجة الخرج للجهد والتيار مبين في الشكل (٤-١٠).

زاوية التوصليل (γ) تعطى بالعلاقة:-

$$\beta = 2\pi - \alpha, \quad \gamma = \beta - \alpha$$

وقيمة التيار (I_N) تعطى بالعلاقة:-

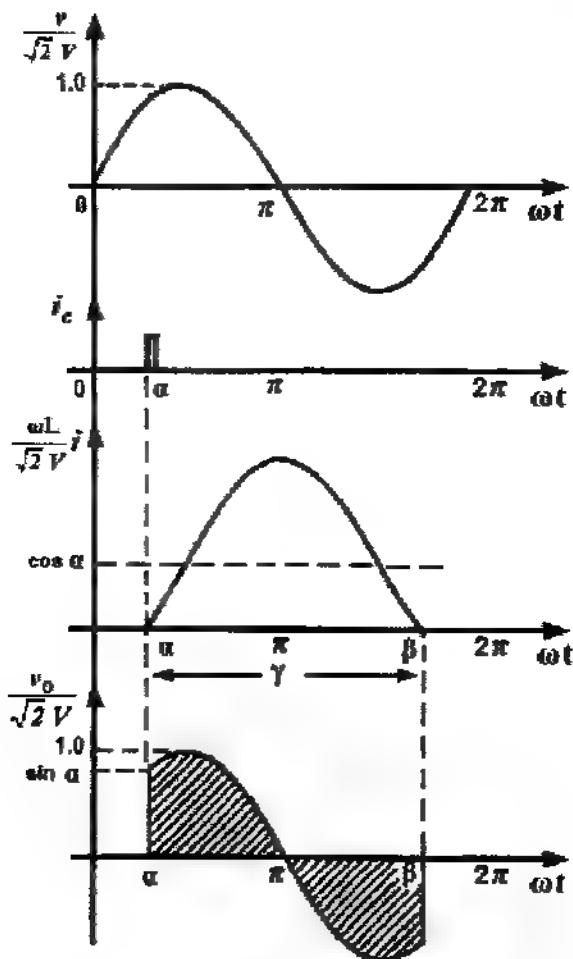
$$\begin{aligned} I_N &= \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{2\pi-\alpha} (\cos \alpha - \cos \omega t) d(\omega t) \\ &= \frac{1}{\pi} [(\pi - \alpha) \cos \alpha + \sin \alpha] \end{aligned} \quad (4.18)$$

ويمكن تحديد قيمة (I_N) من أجل قيمة معينة لـ (α) من المنحنيات المبينة في

الشكل (٤-٣) عند قيمة $(\phi = 90^\circ)$.

وكذلك فإن قيمة (I_{RN}) تعطى بالعلاقة:-

$$I_{RN} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{2\pi-\alpha} (\cos \alpha - \cos \omega t)^2 d(\omega t)} \quad (4.19)$$



الشكل (١٠-٤)

شكل موجة الخرج للجهد والتيار بحمل حتى

ويمكن تحديد قيمة (I_{RN}) من أجل قيمة معينة لـ (α) من المنحنيات المبينة في الشكل (٤-٤) من أجل قيمة $(\phi = 90^\circ)$. من هذه الدائرة تكون القيمة المتوسطة للجهد على طرفي الملف من أجل دورة واحدة تساوي الصفر، عندها فإن قيمة الجزيئين المظليين في الشكل (٤-١٠) يجب أن يكونان متساويين. وهذا يعني أن القيمة المتوسطة على طرفي الملف تساوي الصفر، بينما القيمة (V_{RN}) تعطى بالعلاقة:-

$$V_{RN} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{2\pi-\alpha} \sin^2 \omega t d(\omega t)} = \sqrt{\frac{1}{2} - \frac{\alpha}{2\pi} + \frac{1}{4\pi} \sin 2\alpha}$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2}} \sqrt{1 - \frac{\alpha}{\pi} + \frac{\sin 2\alpha}{2\pi}} \quad (4.20)$$

وبالتالي فإن القيمة الفعالة للجهد على طرفي الحمل تعطى بالعلاقة:-

$$V_R = V_m \cdot V_{RN} = \frac{V_m}{\sqrt{2}} \sqrt{1 - \frac{\alpha}{\pi} + \frac{\sin 2\alpha}{2\pi}} \quad (4.21)$$

مثال (٤-٥):- للدائرة المبينة في الشكل (٤-٦)، القيمة الفعالة لجهد المصدر تساوي $(100V)$. المطلوب حساب القيمة المتوسطة والقيمة الفعالة لتيار الحمل، ورسم شكل الموجة للجهد (v_{AR}) على أطراف الثايرستور من أجل $(\alpha = 45^\circ, \alpha = 135^\circ)$ للأحمال التالية:-

- 1- $R = 10\Omega$, $L = 0$
- 2- $R = 10\Omega$, $\omega L = 10\Omega$

الحل:-

- ١- من أجل $(\alpha = 45^\circ)$ وحمل مادي $(R = 10\Omega$, $L = 0)$ و $(\phi = 0)$ ، من المنحنيات في الشكل (٤-٢) فإن قيمة (I_N) تساوي:-

$$I_N = 0.27$$

ومن الشكل (٤-٤) فإن قيمة (I_{RN}) تساوي:-

$$I_{RN} = 0.48$$

وقيمة التيار:-

$$I_{Base} = I_m = \frac{V_m}{R} = \frac{100 \times \sqrt{2}}{10} = 14.14 \text{ A}$$

وبالتالي فإن:-

$$I_N = \frac{I_o}{I_m} \Rightarrow I_o = I_N \times I_m = 0.27 \times 14.14 = 3.82 \text{ A}$$

$$I_{RN} = \frac{I_R}{I_m} \Rightarrow I_R = I_{RN} \times I_m = 0.48 \times 14.14 = 6.8 \text{ A}$$

من أجل ($\alpha = 135^\circ$) ($\phi = 0$) ومن المنحنيات في الشكل (٤-٣) والشكل (٤-٤) نجد:-

$$I_N = 0.05 \quad \text{و} \quad I_{RN} = 0.1$$

$$I_o = 0.05 \times 14.14 = 0.71 \text{ A}$$

$$I_R = 0.1 \times 14.14 = 1.41 \text{ A}$$

وشكل موجة الجهد على طرفي الثايرستور ($\phi = 0$) مبينة في الشكل (٤-١١-١).

٢- من أجل ($L = 10$, $R = 10\Omega$) فإن:-

$$\phi = \tan^{-1} \frac{\omega L}{R} = \tan^{-1} \frac{10}{10} = 45^\circ$$

من الشكل (٤-٨) من أجل ($\alpha = 45^\circ$) و ($\phi = 45^\circ$)، فتكون قيمة زاوية التوصيل ($\gamma = 180^\circ$).

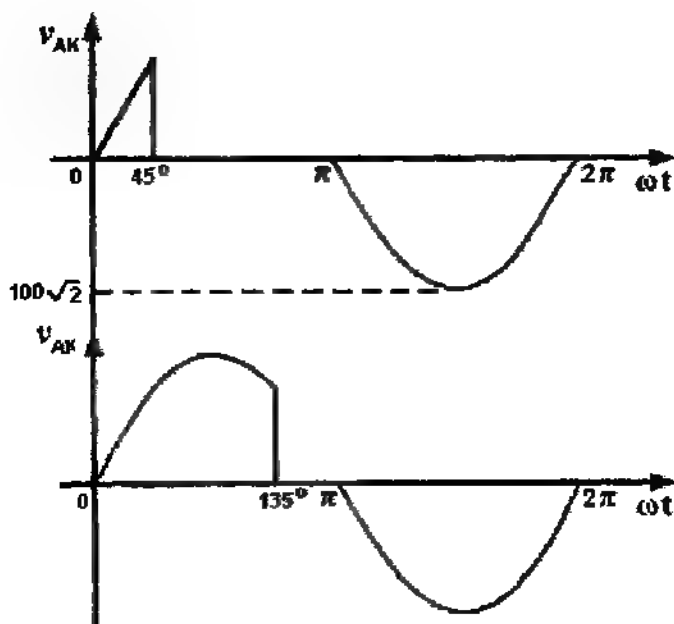
من المنحنيات في الشكل (٤-٣) والشكل (٤-٤) نجد أن:-

$$I_N = 0.32 \quad I_{RN} = 0.5$$

$$I_{Base} = I_m = \frac{V_m}{Z} = \frac{100 \times \sqrt{2}}{\sqrt{10^2 + 10^2}} = 10 \text{ A}$$

$$I_o = 0.32 \times 10 = 3.2 A$$

$$I_R = 0.5 \times 10 = 5 A$$



الشكل (٤-١١-١)

شكل موجة الجهد على طرفي الثايرستور

من أجل ($R = 10\Omega$, $L = 10$) فإن :-

من الشكل (٤-٨) من أجل ($\alpha = 135^\circ$) و ($\phi = 45^\circ$) ، فتكون قيمة زاوية التوصيل ($\gamma = 74^\circ$) .

من المنحنيات في الشكل (٤-٣) والشكل (٤-٤) نجد أن :-

$$I_N = 0.05$$

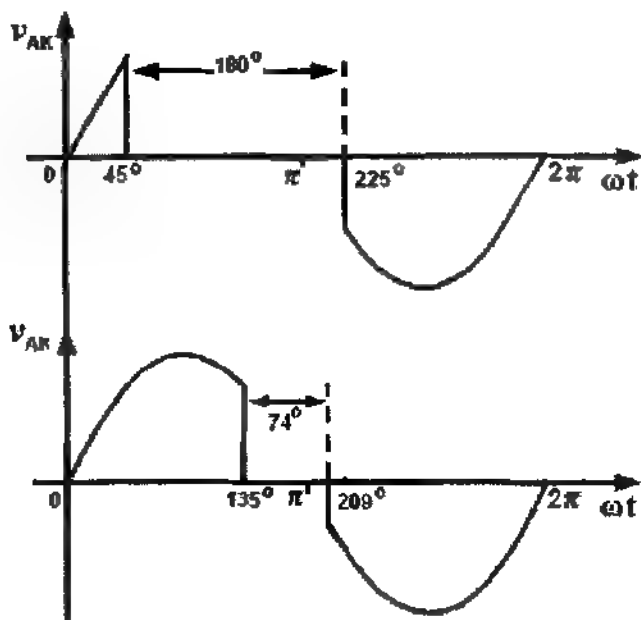
$$I_{RN} = 0.1$$

وبالتالي فإن قيمة :-

$$I_o = 0.05 \times 10 = 0.5 A$$

$$I_A = 0.1 \times 10 = 1A$$

شكل موجة الجهد على طرفي الثايرستور (V_{AK})، من أجل ($\phi = 45^\circ$) مبينة في الشكل (١١-٤ ب).



الشكل (١١-٤ ب)

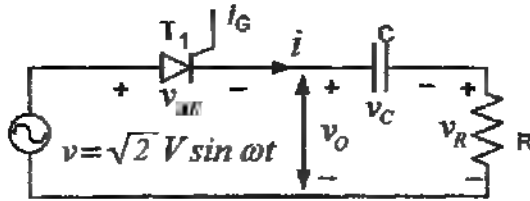
شكل موجة الجهد على طرفي الثايرستور

٤-١-١-٤- دوائر التقويم المحكوم أحادي الطور نصف موجة بحمل مادي
سعي:-

Single-Phase Half-Wave Controlled Rectifiers with RC load circuit.

الدائرة الكهربائية لهذا المقوم مبيّنة في الشكل (٤-١٢)، عندما يتم تطبيق

إشارة تحكم على بدلية الثايرستور ويتحول إلى حالة التوصيل فإن:-



الشكل (٤-١٢)

الدائرة الكهربائية لمقوم محكوم بحمل مادي سعي

$$v_C + v_R = v_O = v$$

$$\frac{1}{C} \int i dt + iR = V_m \sin \omega t \quad (4.22)$$

والحل العام للمعادلة (٤-٢٢):-

$$i = \frac{V_m}{Z} \sin(\omega t + \phi) + A e^{-\frac{t}{R \cdot C}} \quad (4.23)$$

يتم تحديد قيمة الثابت (A) من الشروط الابتدائية. إذا كان المكثف غير مشحون بشكل مسبق، وفي اللحظة ($\omega t = \alpha$) يكون الجهد ($v_C = 0$)، وتكون قيمة التيار في الدائرة مساوية:

$$i = \frac{V_m}{R} \sin \alpha \quad (4.24)$$

وبالتعويض في معادلة التيار نحصل على:-

$$\frac{V_m}{R} \sin \alpha = \frac{V_m}{Z} \sin(\alpha + \phi) + A e^{-\frac{\alpha}{\omega(R.C)}} \quad (4.25)$$

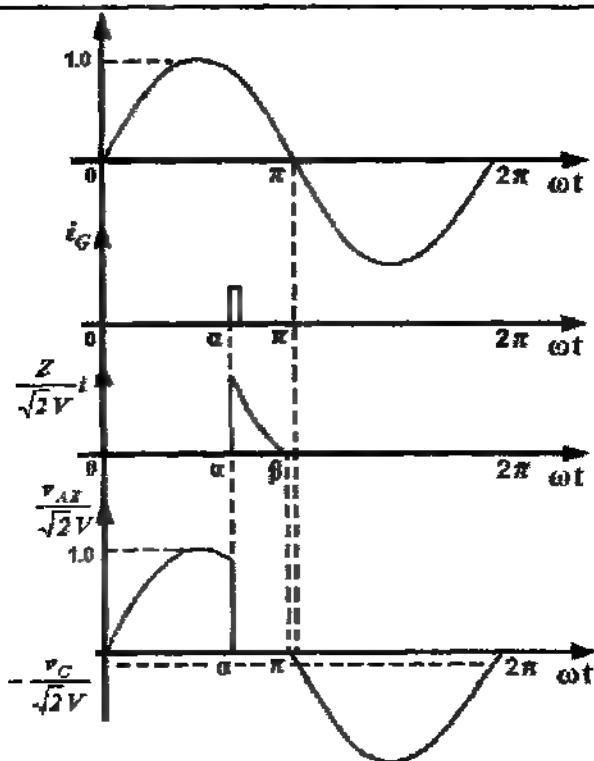
$$A = V_m \left[\frac{1}{R} \sin \alpha - \frac{1}{Z} \sin(\alpha + \phi) \right] e^{\frac{\alpha}{\omega(R.C)}}$$

وبالتالي فإن قيمة التيار تساوي:-

$$i = \frac{V_m}{Z} \sin(\omega t + \phi) + V_m \left[\frac{1}{R} \sin \alpha - \frac{1}{Z} \sin(\alpha + \phi) \right] e^{\frac{\alpha}{\omega(R.C)}} \times e^{-\frac{t}{R.C}}$$

بضرب طرفي المعادلة بـ $\left(\frac{Z}{V_m} \right)$ نحصل على :-

$$i \times \frac{Z}{V_m} = \sin(\omega t + \phi) + \left[\frac{Z}{R} \sin \alpha - \sin(\alpha + \phi) \right] e^{\frac{\alpha}{\omega(R.C)}} \times e^{-\frac{t}{R.C}} \quad (4.26)$$



الشكل (١٣-٤)

شكل موجة الخرج للجهد والتيار

يبين الشكل (١٣-٤) شكل موجة الخرج للجهد والتيار. وتكون قيمة الجهد (v_C) موجبة في نهاية فترة التوصيل للثايرستور، وتزداد هذه القيمة عند كل نبضة من نبضات تيار المقوم حتى يتوقف التوصيل، وتكون قيمة هذا الجهد تساوي:-

$$V_C = V_m \quad \alpha < \frac{\pi}{2}$$

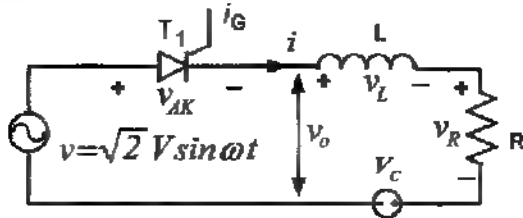
$$V_C = V_m \sin \alpha \quad \alpha > \frac{\pi}{2}$$

وإذا كانت قيمة المقاومة ($R=0$) فإن قيمة الجهد (V_C) تصل قيمتها العظمى عند النقطة الأولى للتيار. وإذا كانت ($\alpha \neq 0$)، فإن نبضة كبيرة القيمة من التيار سوف تمر في اللحظة ($\omega t = \alpha$). مما يجعل قيمة الجهد ($V_C = V_m \sin \alpha$) مما قد يؤدي إلى تحطيم الثايرستور.

٤-١-١-٥- بواقر التقويم المحكوم أحادي للطور نصف موجة بحمل مادي حتى وقوة دافعة كهربائية.

Single-Phase Half-Wave Controlled Rectifiers with RL load and electromotive force circuit.

الدائرة الكهربائية لهذا المقوم مبينة في الشكل (٤-١١) ومثل الإشارة الخارجة للفرعولطية مبينة في الشكل (٤-١٥).



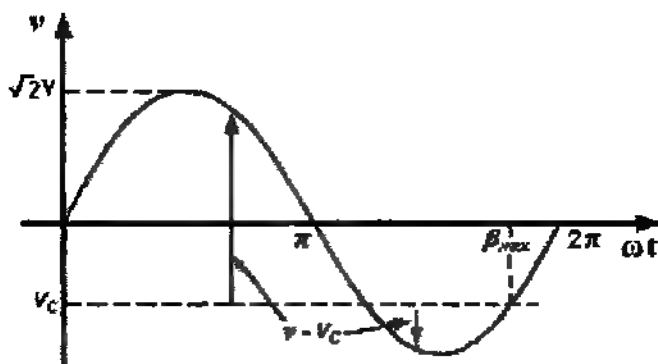
الشكل (٤-١١)

الدائرة الكهربائية لمقوم محكوم بحمل حتى وقوة دافعة كهربائية

لتحليل هذه الدائرة لا بد من الاستفادة من التحليل السابق الذي تم التوصل إليه من خلال التقويم غير المحكوم. للزوية التي يمكن أن تطبق على هذه الدائرة ويبدأ عندها التوصيل تماثري:-

$$\zeta = \sin^{-1} \frac{V_C}{V_m} = \sin^{-1} m \quad \text{rad} \quad (4.27)$$

$$m = \frac{V_C}{V_m} \quad \text{حيث أن:-}$$



الشكل (١٥-٤)

إشارة التحكم بتقويم نصف موجة مع قوة دافعة كهربائية

إذا تم تطبيق نبضة موجبة (i_c) على بوابة الثايرستور قبل هذه الراوية، وكانت هذه النبضة غير متكررة، فإنه لن يحدث في هذه الحالة توصيل. وبالتالي لا بد من تطبيق إشارة قدح عند اللحظة ($\omega t = \alpha$)، بحيث تكون قيمة ($\alpha \geq \zeta$) من أجل الحصول على توصيل لهذا الثايرستور مع مراعاة كون الجهد ($v \geq V_c$) حتى يتم الحصول على انحياز أمامي للثايرستور، وفي هذه الحالة فقط يمكن أن يمر التيار المعطى بالعلاقة:-

$$i \times \frac{Z}{V_m} = \sin(\omega t - \phi) - \left[\frac{m}{\cos \phi} - \beta e^{\left(\frac{\alpha - \omega t}{\tan \phi} \right)} \right] \quad (4.28)$$

$$; \alpha < \omega t < \alpha + \gamma$$

$$\beta = \frac{m}{\cos \phi} - \sin(\alpha - \phi) \quad (4.29)$$

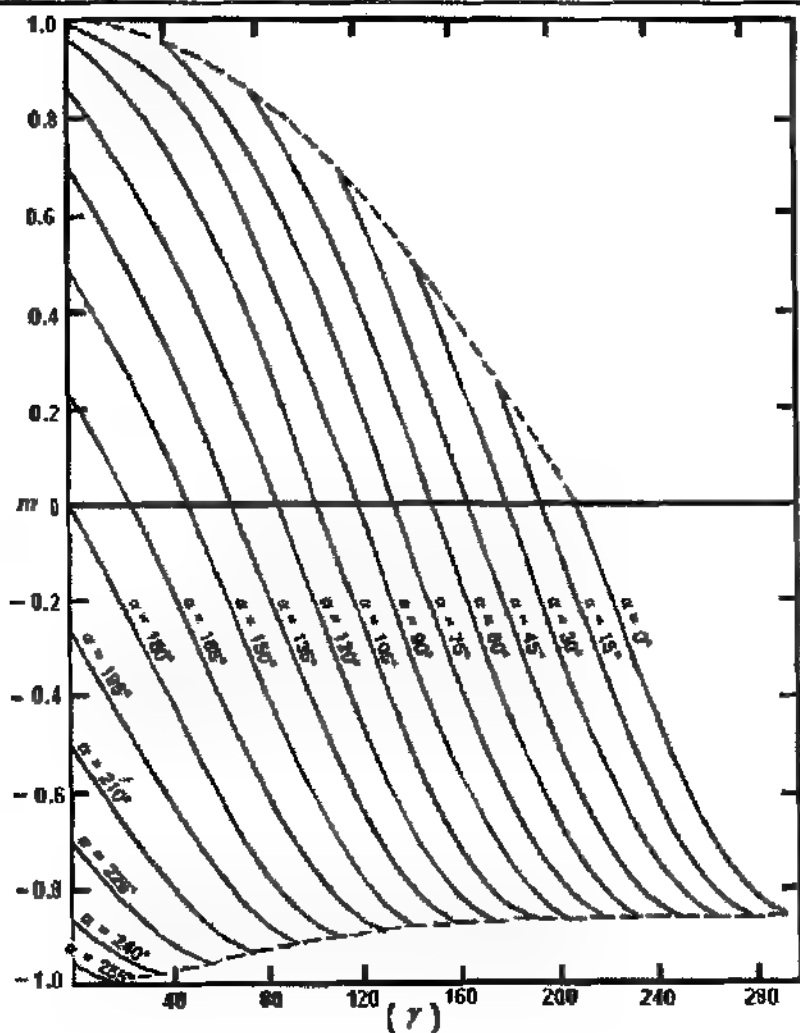
$$e^{-\gamma/\tan\phi} = \frac{\left(\frac{m}{\cos\phi}\right) - \sin(\alpha + \gamma - \phi)}{\left(\frac{m}{\cos\phi}\right) - \sin(\alpha - \phi)} \quad (4.30)$$

وهذه المعادلة تعطي مجموعة من المنحنيات من أجل قيمة محددة لـ (ϕ) ، وتبين العلاقة بين (γ, m) من أجل قيم مختلفة لـ (α) . فمن أجل $\left(\alpha = \frac{\pi}{6}\right)$ فإن هذه المنحنيات مبينة في الشكل (٤-١٦). للخط المتقطع للمبين في الشكل يبين الحد الفاصل لإشارة التحكم، حيث أن القيم تحت هذا الخط لن تؤدي إلى تحويل الثايرستور إلى حالة التوصيل. ويمكن فهم التفسير الفيزيائي لهذا الحد الفاصل من الشكل (٤-١٥)، حي تظهر قيمة سالبة للجهد (V_c) ، فإذا كانت قيم الملف الموصول في الدائرة تمنع للتيار من الوصول إلى قيمة الصفر قبل الرسم $(\omega t = \beta_{max})$ ، حيث أن:-

$$\beta_{max} = 2\pi - \sin^{-1} \frac{|V_c|}{V_m} \quad rad \quad (4.31)$$

فإن الثايرستور لن يتحول إلى حالة القطع وتكون محصلة القوة الدافعة بالإتجاه الموجب للدائرة وذات قيم موجبة عند الزمن $(\omega t > \beta_{max})$. لأن الثايرستور يحتاج إلى وقت طويل حتى يتحول إلى حالة القطع في هذه الحالة، لذلك لا بد من أن تكون الإشارة المطبقة من أجل للثايرستور عند زاوية $(\omega t < \beta_{max})$. قيمة التيار (I_N) تعطى بالعلاقة:-

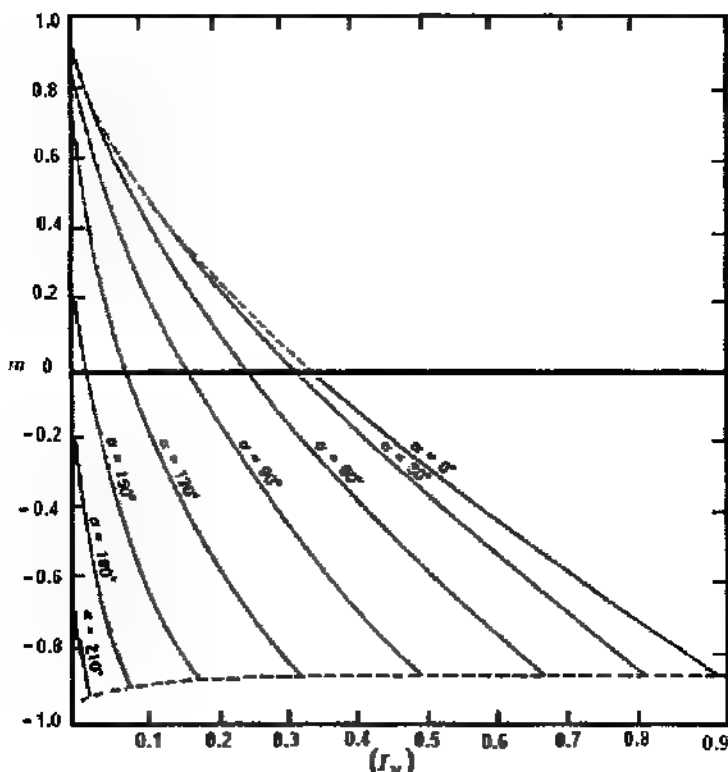
$$I_N = \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\gamma} \frac{Z}{V_m} \cdot i \, d\omega t \quad (4.32)$$



الشكل (١٦-٤)

العلاقة بين (γ, n) من أجل قيم مختلفة لـ (α) ، $(\phi = \pi/6)$

ومن أجل قيم (m) و (ϕ) و (α) يمكن تحديد قيم (γ) ، وبمعرفة هذه القيم الأربعة يمكن حساب قيمة التيار (I_N) . والطريقة الأبسط لإيجاد قيمة التيار (I_N) من المعادلات السابقة هي باستخدام مجموعة المنحنيات لتحديد قيمة (γ) من أجل قيم (m) و (ϕ) و (α) . ومن ثم إيجاد قيمة التيار (I_N) من أجل قيم معينة لـ (ϕ) . ومن خلال علاقة (I_N) مع (m) يمكن إيجاد قيم مختلفة لزوايا القذح (α) ، كما هو مبين في الشكل (١٧-٤).

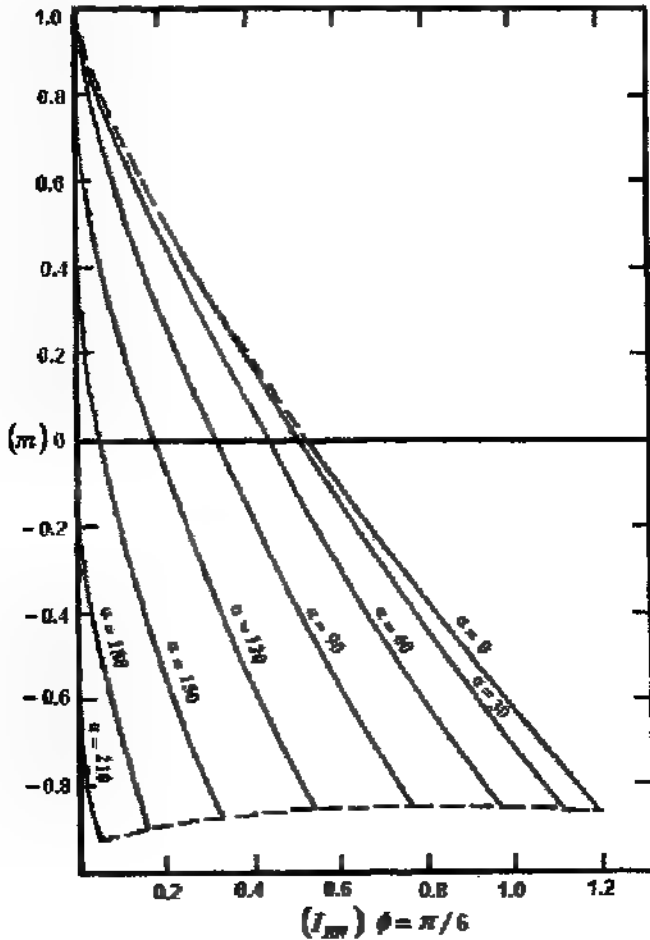


الشكل (١٧-٤)

علاقة (I_N) مع (m) عند قيم مختلفة لزوايا القذح (α) ، $(\phi = \pi/6)$

تُعطي قيمة (I_{RN}) للقيمة الفعالة لتيار الخرج بالعلاقة:-

$$I_{RN} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\gamma} \left[\frac{Z}{V_m} \cdot i \right]^2 d\omega t} \quad (4.33)$$



الشكل (٤-١٨)

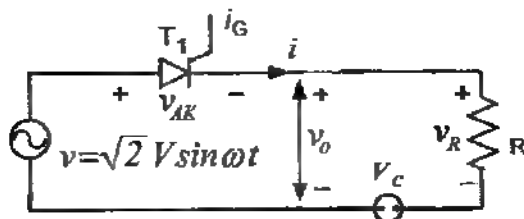
علاقة (I_{RN}) مع (m) عند قيم مختلفة لزاوية القذح (α) ، $(\phi = \pi/6)$

وكما هو الحال في عملية حساب (I_N) من خلال المنحنيات فإنه أيضا يمكن حساب قيمة (I_{RN}) من أجل قيمة معينة (ϕ) وبمعرفه (m) و (ϕ) و (α) . كما هو مبين في الشكل (١٨-٤).

حالات خاصة:-

١- إذا كانت $(L=0)$:- كما في الشكل (١٩-٤) الذي يبين الدائرة لهذه الحالة الخاصة، ويكون :-

$$\frac{R}{V_m} = \sin \omega t - m \quad (4-34)$$



الشكل (١٩-٤)

الدائرة الكهربائية عندما $(L=0)$

والشكل (٢٠-٤) يبين موجة الخرج للتيار والجهد عندما $(L=0)$ ، حيث أن زاوية التوصيل تساوي:-

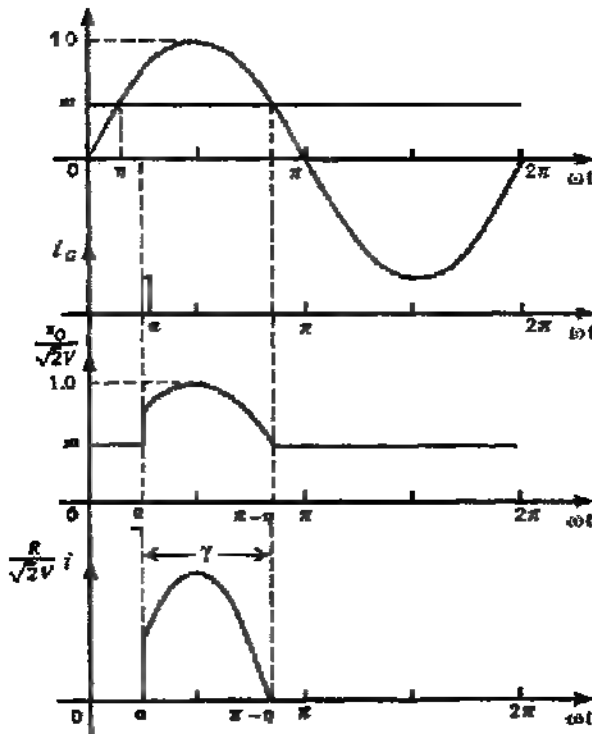
$$\gamma = (\pi - \zeta) - \alpha$$

وحل هذه المعادلة يعطي مجموعة من المنحنيات موضحة في الشكل (٢١-٤).
وكون أن الدائرة أومية فإن للحد عند $(m=-1)$ يبين الحد الفاصل بين التقويم المحكوم بتيار غير متصل والتقويم المحكوم بتيار متصل.
وتعطى قيمة تيار المقوم (I_N) بالعلاقة:-

$$\begin{aligned} I_N &= \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi-\zeta} (\sin \omega t - m) d\omega t \\ &= \frac{1}{2\pi} \left[\cos \alpha + \sqrt{1-m^2} - m(\pi - \zeta - \alpha) \right] \end{aligned} \quad (4.35)$$

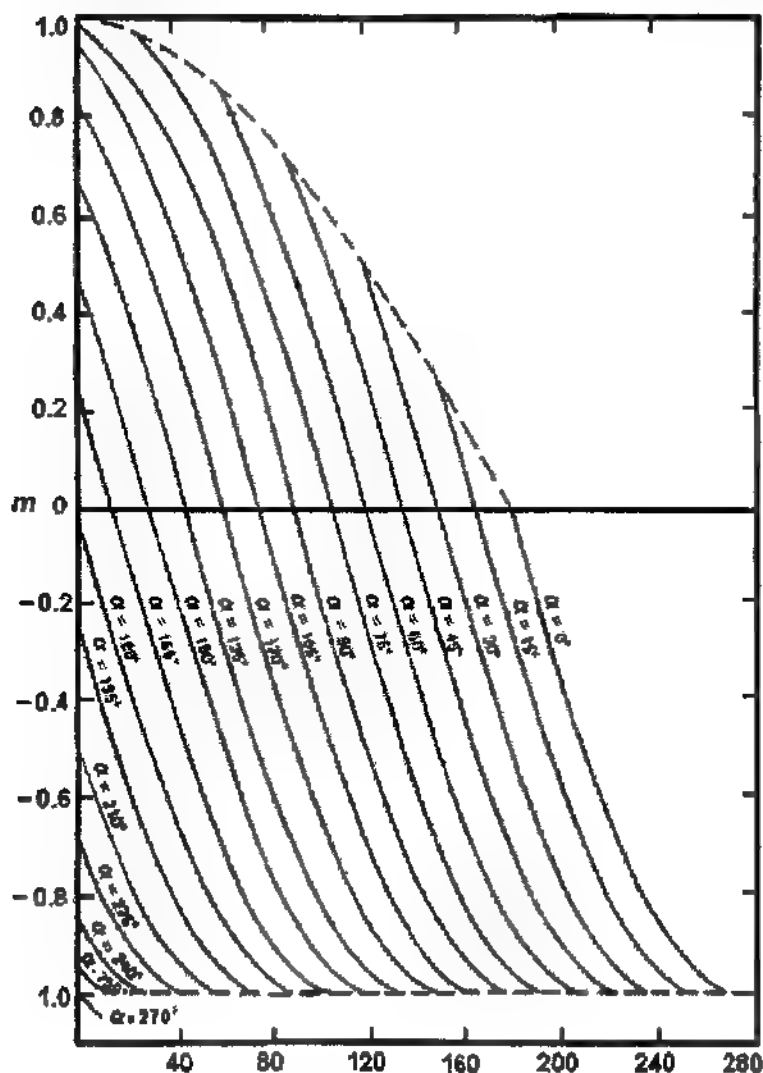
من العلاقة (٣٥-٤) يمكن الحصول على مجموعة من المنحنيات تبين علاقة
 مع ($m = \sin \zeta$) (I_N) من أجل قيم مختلفة (α)، الشكل (٢٢-٤).
 قيمة (I_{RN}) للقيمة للفعالة لتيار الخرج تعطى بالعلاقة:-

$$I_{RN} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi-\zeta} (\sin \omega t - m)^2 d\omega t} \quad (4.36)$$



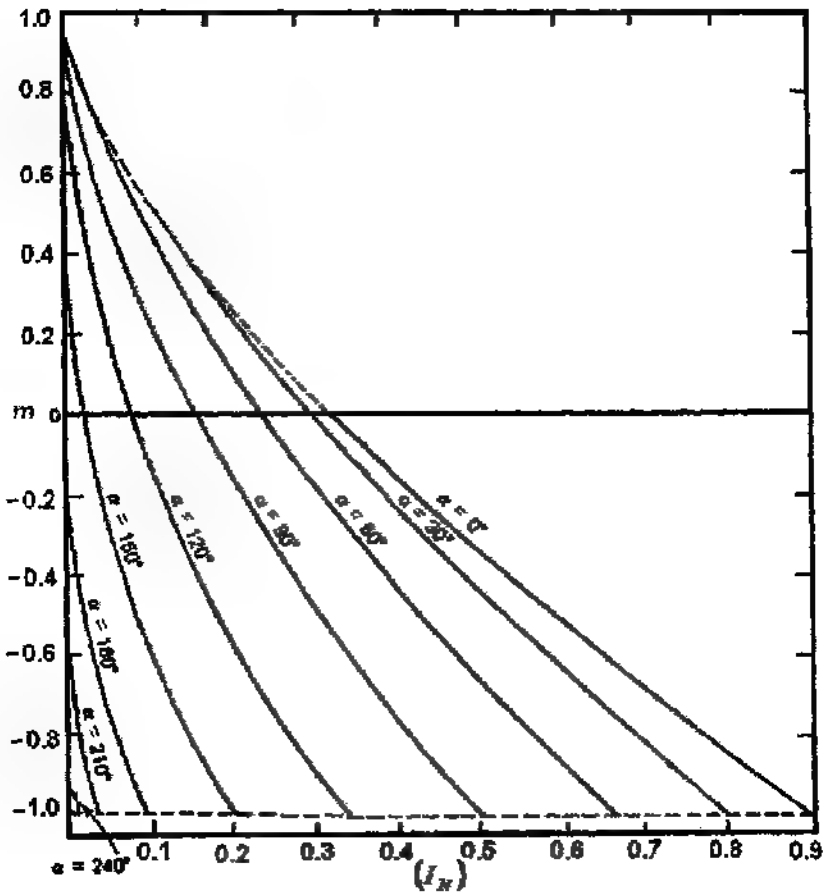
الشكل (٢٠-٤)

شكل موجة الخرج للتيار والجهد في حالة حمل أومي مع قوة دافعة كهربائية عندما ($L=0$)



الشكل (٢١-٤)

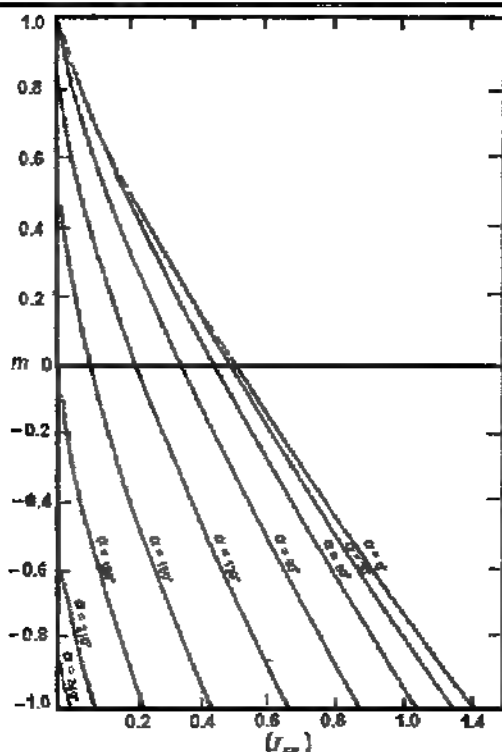
علاقة (γ) مع (m) عند قيم مختلفة لزاوية القذح و $(\theta = 0)$



الشكل (٢٢-٤)

علاقة (I_N) مع (m) عند قيم مختلفة لزوايا القذح (α) وعند $(\phi = 0)$

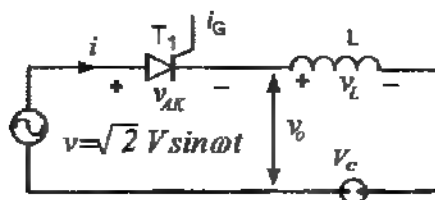
ويبين الشكل (٢٣-٤) مجموعة من المنحنيات تبين علاقة (m) مع (I_{RN}) .



الشكل (٤-٢٣)

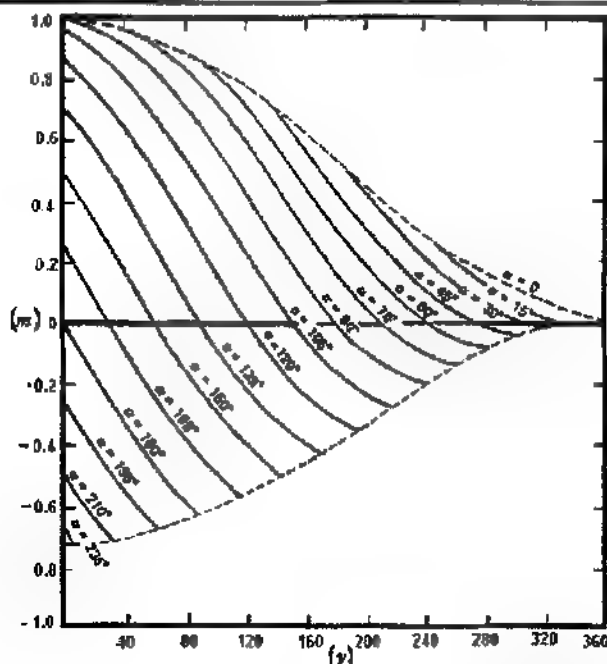
مجموعة من المنحنيات تبين علاقة (m) مع (I_{RN}) عندما ($\phi = 0$) وقيم مختلفة لـ (α)

٢- إذا كانت ($R = 0$):- الدائرة الكهربائية مبينة في الشكل (٤-٢٤).



الشكل (٤-٢٤)

الدائرة الكهربائية للمقوم عندما ($R = 0$)

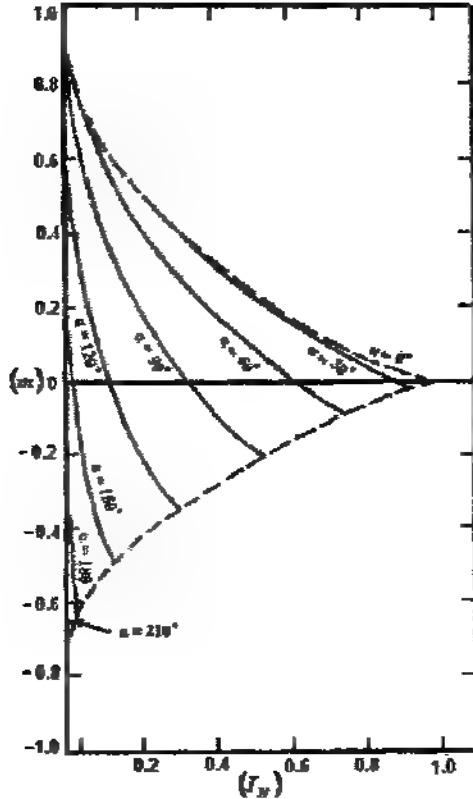


الشكل (٤-٢٦) مجموعة المنحنيات للعلاقة (m) و (γ)

مجموعة المنحنيات للعلاقة (m) و (γ) مبينة في الشكل (٤-٢٦)، ويظهر الحد الفاصل للتحكم بالخط المقطع لقيم التحكم، بحيث تكون للقيم أعلى هذا الخط بقيم التحكم والقيم التي أسفل هذا الخط لن تؤدي الى قرح لثايرستور. ويمكن أن تزداد قيمة التيار الى حد الإشباع للملف الموجود في الدائرة. تعطى قيمة تيار المقوم (I_N) بالعلاقة:-

$$I_N = \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi+\gamma} [\cos \alpha - \cos \omega t - m(\omega t - \alpha)] d\omega t$$

$$= \frac{1}{2\pi} \left[\gamma \cos \alpha + \sin \alpha - \sin(\alpha + \gamma) - m \frac{\gamma^2}{2} \right] \quad (4.39)$$



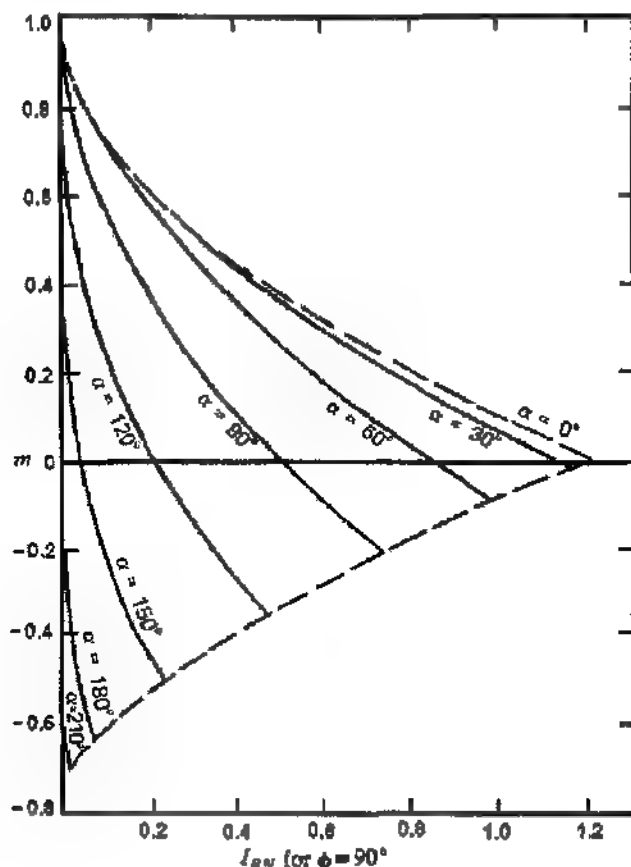
الشكل (٢٧-٤) المنحنيات التي تبين علاقة (m) مع (I_N)

مجموعة المنحنيات التي تبين علاقة (m) مع (I_N) مبينة في الشكل (٢٧-٤).
 وقيمة (I_{RN}) للقيمة الفعالة لتيار الخرج تعطى بالعلاقة:-

$$I_{RN} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi+\gamma} [Cos \alpha - Cos \omega t - m(\omega t - \alpha)]^2 d\omega t}$$

$$= \frac{1}{2\pi} \left[\gamma Cos \alpha + Sin \alpha - Sin(\alpha + \gamma) - m \frac{\gamma^2}{2} \right] \quad (4.40)$$

في الشكل (٢٨-٤) مجموعة من المنحنيات التي تبين علاقة (m) مع (I_{RN}) .



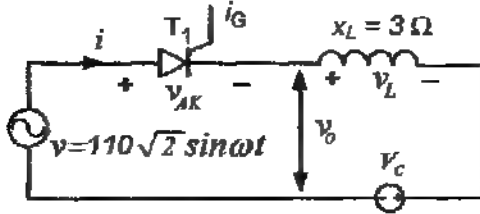
الشكل (٢٨-٤)

مجموعة من المنحنيات تبين علاقة (m) مع (I_{RN})

مثال (٦-٤):- الدائرة المبينة في الشكل (٢٩-٤) تستخدم لشحن مجموعة من البطاريات، الحد الأدنى لهبوط الجهد يساوي $(V_c = 72V)$. احسب القيمة المتوسطة والقيمة الفعالة لتيار الخط ومعامل القدرة للمصدر إذا كان:-

$$١- \quad V_C = 48V, \quad \alpha = 60^\circ \quad (\text{تكون البطارية في حالة شحن}).$$

$$٢- \quad V_C = 78V, \quad \alpha = 120^\circ \quad (\text{تكون البطارية مشحونة بشكل كامل}).$$



الشكل (٤-٢٩)

الحل:-

$$١- \quad \alpha = 60^\circ \quad \phi = 90^\circ$$

$$m = \frac{V_C}{V_m} = \frac{48}{110 \times \sqrt{2}} = 0.315$$

من الشكل (٤-٢٧) نجد أن التيار يساوي: $I_N = 0.27$

ومن الشكل (٤-٢٨) نجد أن: $I_{RN} = 0.43$

$$I_{Bav} = I_m = \frac{V_m}{\omega \cdot L} = \frac{110\sqrt{2}}{3} = 51.8 \text{ A}$$

$$I_N = \frac{I_o}{I_m} \rightarrow I_o = I_m \cdot I_N = 51.8 \times 0.27 = 13.98 \text{ A}$$

$$I_{RN} = \frac{I_R}{I_m} \Rightarrow I_R = I_m \cdot I_{RN} = 51.8 \times 0.43 = 22.27 \text{ A}$$

القدرة المزودة للبطارية تساوي:-

$$P = I_o \times V_C = 13.98 \times 48 = 671.04 \text{ watt}$$

$$\text{Power Factor} = \frac{P}{S} = \frac{P}{V_{rms} \times I_R} = \frac{617.04}{110 \times 22.27} = 0.27$$

$$١- \quad m = \frac{78}{110\sqrt{2}} = 0.5, \quad \alpha = 120^\circ \quad \phi = 90^\circ$$

من الشكل (٢٧-٤) نجد أن التيار يساوي: $I_N = 0.015$

ومن الشكل (٢٨-٤) نجد أن: $I_{RN} = 0.03$

$$I_N = \frac{I_o}{I_m} \Rightarrow I_o = I_m \cdot I_N = 51.8 \times 0.015 = 0.77 \text{ A}$$

$$I_{RN} = \frac{I_R}{I_m} \Rightarrow I_R = I_m \cdot I_{RN} = 51.8 \times 0.03 = 1.54 \text{ A}$$

القدرة المزودة للبطارية تساوي:-

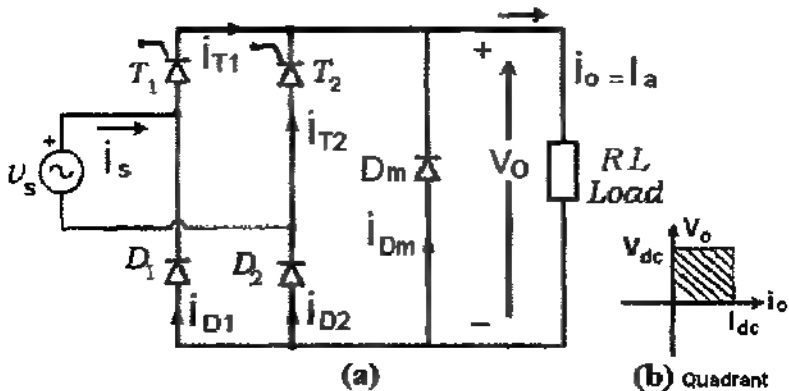
$$P = I_o \times V_C = 0.77 \times 78 = 60.06 \text{ watt}$$

$$\text{Power Factor} = \frac{P}{S} = \frac{P}{V_{rms} \times I_R} = \frac{60.06}{110 \times 1.54} = 0.36$$

٤-١-٢- المقوم المحكوم النصفى أحادي الطور

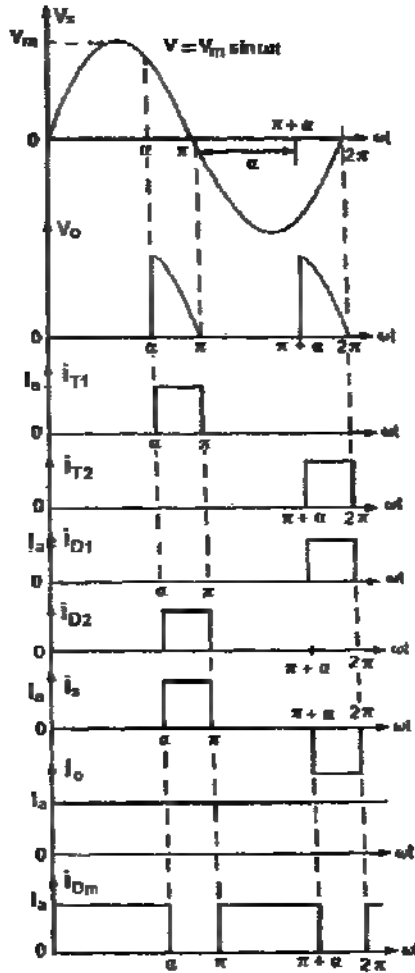
Single-Phase Semi converters

يتألف هذا المحول من الدائرة المبيّنة في الشكل (٣٠-٤)، الحمل في هذه الدائرة هو (RL) ذو قيمة كبيرة من أجل استمرار مرور التيار في الحمل .



الشكل (٣٠-٤)

مقوم محكوم نصفى أحادي الطور



الشكل (٤ ٣١)

شكل إشارة الدخل والخرج لمقوم نصفى بحمل حثي مادي

شرح الدائرة:- خلال النصف الأول الموجب لموجة الدخل يكون الثايرستور (T_1) منحازاً انحيازاً أمامياً وعند قدح الثايرستور (T_1) بزاوية قدح ($\alpha = \omega t$) فإن الحمل يوصل مع جهد المنخل عبر الثايرستور (T_1) والديود (D_2) خلال الفترة ($\alpha \leq \omega t \leq \pi$) وخلال الفترة بين ($\pi \leq \omega t \leq \alpha + \pi$) يكون جهد المدخل سالب والديود (D_m) منحازاً انحيازاً أمامياً. وبالتالي يقوم الديود (D_m) بالتوصيل لتأمين استمرار مرور التيار إلى الحمل.

وبالتالي يمر التيار إلى الحمل من خلال (D_m, D_2, T_1). وعند النصف السالب للموجة ويتحول الثايرستور (D_2, T_1) إلى حالة للقطع.

خلال النصف السالب لموجة الدخل يكون الثايرستور (T_2) منحازاً انحيازاً أمامياً وعندما يتم قدح الثايرستور (T_2) عند ($\omega t = \pi + \alpha$) يكون الديود (D_m) منحازاً انحيازاً عكسياً. ويكون الحمل موصولاً مع مصدر التغذية من خلال الثايرستور (T_2) والديود (D_1). ويعمل هذا المقوم للمحكوم خلال الربع الأول حيث يكون الجهد والتيار موجبين وهذا المقوم المحكوم له معامل قدره محسن نتيجة لاستخدام الديود (D_m) ويستخدم في التطبيقات الصناعية لغاية ($15KW$)، حيث يكون العمل ضمن الربع الأول. شكل موجة الدخل وموجة الخرج لهذا المقوم مبينة في الشكل (٤-٣١).

القيمة المتوسطة لجهد الحمل تعطى بالعلاقة :-

$$V_{dc} = \frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi} V_m \sin \omega t \, d\omega t = \frac{2V_m}{2\pi} [-\cos \omega t]_{\alpha}^{\pi}$$

$$= \frac{V_m}{\pi} [1 + \cos \alpha] \quad (4.41)$$

وهذه القيمة تتغير من ($\frac{2V_m}{\pi}$) إلى صفر عندما تتغير (α) من الصفر إلى (π).

والقيمة العظمى للقيمة المتوسطة للجهد تعطى بالعلاقة التالية:-

$$V_{dm} = \frac{2 V_m}{\pi} \quad (4.42)$$

والجهد (V_m) (Normalized Average Output) يعطى بالعلاقة:-

$$V_r = \frac{V_{dc}}{V_m} = 0.5 (1 + \cos \alpha) \quad (4-43)$$

القيمة للفعالة لجهد الخرج تعطى بالعلاقة :-

$$V_{rms} = \sqrt{\frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi} V_m^2 \sin^2 \omega t d(\omega t)} = \sqrt{\frac{V_m^2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi} (1 - \cos 2\omega t) d(\omega t)}$$

$$= \frac{V_m}{\sqrt{2}} \sqrt{\frac{1}{\pi} \left[\pi - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right]} \quad (4.44)$$

مثال (٧-٤):- مقوم محكوم أحادي الطور بصفي، على اعتبار أن زاوية قدح الثايروستورات (T_2, T_1) هي $\left(\alpha = \frac{\pi}{2}\right)$. وعلى اعتبار أن الحمل مسادي بحيث المطلوب حساب:-

١- المردود. ٢- معامل الشكل.

٣- معامل التمدج. ٤- معامل الاستخدام.

٥- القيمة العظمى لجهد الانحياز العكسي للثايروستور (T_1).

إذا كانت القيمة الفعالة لجهد الدخل تساوي (120 V).

الحل :-

$$V_m = \sqrt{2} \times V_{rms} = 169.7V$$

$$V_{dc} = \frac{V_m}{\pi} \left[1 + \cos \frac{\pi}{2} \right] = \frac{V_m}{\pi} = 0.3183 V_m$$

$$= \frac{169.7}{\pi} = 54 V$$

$$\begin{aligned}
 V_R &= \frac{V_m}{\sqrt{2}} \sqrt{\frac{1}{\pi} \left[\pi - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right]} \\
 &= \frac{169.7}{\sqrt{2}} \sqrt{\frac{1}{\pi} \left[\pi - \frac{\pi}{2} + \frac{\sin \pi}{2} \right]} \\
 &= 0.50006 V_m = 84.85 \text{ V}
 \end{aligned}$$

$$P_{dc} = \frac{V_m}{\pi} \times \frac{V_m}{\pi \times R} = \frac{V_m^2}{\pi^2 R} = \frac{(0.3183 V_m)^2}{R}$$

$$P_{ac} = \frac{V_m}{\sqrt{2}} \sqrt{0.5} \times \frac{V_m \sqrt{0.5}}{\sqrt{2} \times R} = \frac{(V_m/2)^2}{R} = \frac{(0.50006 V_m)^2}{R}$$

المردود :-

$$\eta = \frac{P_{dc}}{P_{ac}} = \frac{\frac{V_m^2}{\pi^2 R}}{\frac{V_m^2}{4 \times R}} = \frac{(0.3183)^2}{(0.50006)^2} = 0.404 = 40.4 \%$$

$$F.F = \frac{V_R}{V_o} = \frac{\frac{2}{\pi} V_m}{\frac{V_m}{\pi}} = \frac{\pi}{2} = 1.57 = 157 \%$$

معامل الشكل :-

$$MF = \sqrt{(F.F)^2 - 1} = 1.21 = 121 \%$$

معامل التموج :-

معامل الاستعمال :-

$$V_S = \frac{V_m}{\sqrt{2}}$$

$$I_S = I_R = \frac{V_m}{2R}$$

$$S = P_{VA} = \frac{V_m}{\sqrt{2}} \times \frac{V_m}{2 \times R} = \frac{V_m^2}{2\sqrt{2}R}$$

$$TUF = \frac{P_{dc}}{P_{VA}} = \frac{\frac{V_m^2}{\pi^2 R}}{\frac{V_m^2}{2\sqrt{2} R}} = \frac{2\sqrt{2}}{\pi^2} = 0.2866$$

القيمة العظمى لجهد الانحياز للعكسي للتأثير مستور :-

$$PIV = V_m$$

٤-١-٣- التقويم المحكوم أحادي الطور موجة كاملة :-

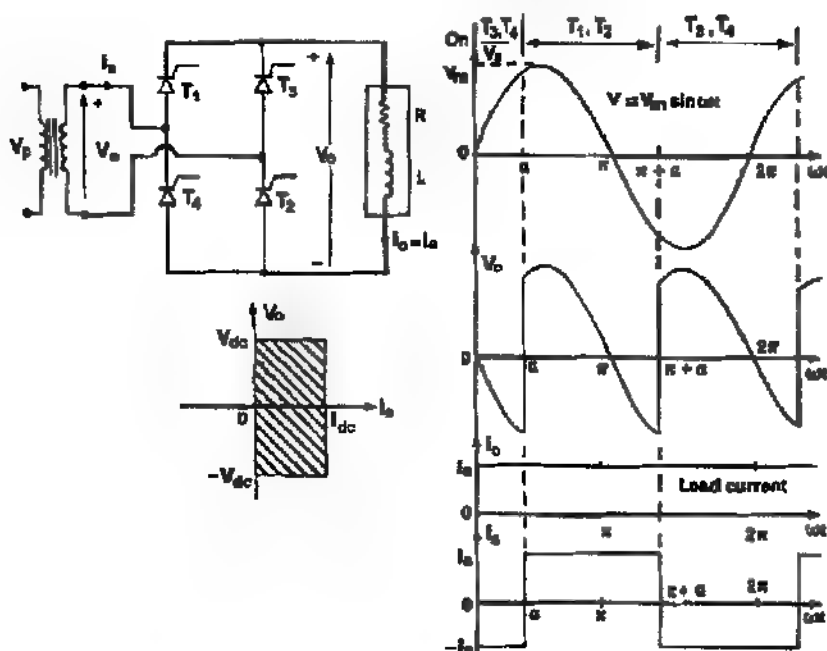
Single-phase Full Control Rectifier

هذه الدائرة تُغذى من مصدر جهد أحادي الطور وخرجها يكون عبارة عن

نبضتين خلال دورة واحدة. يوجد نوعان من التقويم المحكوم موجة كاملة :-

١- تقويم أحادي الطور موجة كاملة جسري كما في الشكل (٤-٣٢).

Single-Phase Full-Wave Bridge Controlled Rectifier



الشكل (٤-٣٢)

الدائرة العملية لمقوم محكوم موجة كاملة-جسري
وشكل الموجات الخارجة في حالة حمل حثي مادي

مبدأ العمل:-

خلال النصف الموجب لموجة الدخل يكون الثايرستورين (T_1, T_2) ، باحياز أمامي وعندما يتم قرح هذين الثايرستورين بزاوية قرح $(\alpha = \omega t)$ ، فإن الحمل يكون موصولا مع منبع التغذية من خلال الثايرستورين (T_1, T_2) . وإذا كان الحمل للدائرة هو حمل حثي فإن الثايرستورين (T_1, T_2) سوف يستمران في التوصيل مع أن جهد المدخل سالبا. خلال النصف السالب لموجة الدخل يكون كل من الثايرستورين (T_3, T_4) بحالة تحياز أمامي وعند قرح هذين الثايرستورين سوف يطبق جهد المصدر على طرفي الثايرستورين (T_1, T_2) كجهد احياز عكسي. الثايرستورين (T_3, T_4) سوف يتم تحويلهما إلى حالة الفصل باستخدام التبديل الطبيعي وتيار الحمل يتم تحويله من (T_2, T_1) إلى (T_3, T_4) . خلال الفترة (α) حتى (π) يكون جهد وتيار المنبع موجبان، ويتم نقل القدرة من مصدر التغذية إلى الحمل ويقال عن المقوم في هذه الفترة بأنه يعمل في وضع التقويم. خلال الفترة من (π) إلى $(\alpha + \pi)$ يكون جهد المصدر سالبا وتيار المصدر موجبا ويكون هنالك قدرة معكوسة من الحمل إلى المصدر ويقال عن المقوم في هذه الحالة أنه يعمل في الوضع العكسي. يستخدم هذا المحول في التطبيقات الصناعية لغاية $(15KW)$. وحسب قيمة زاوية قرح الثايرستور (α) فإن القيمة المتوسطة لجهد الحمل يمكن أن تكون موجبة أو سالبة ومنطقة العمل لهذا المقوم تكون ضمن مربعين.

القيمة المتوسطة لجهد الخرج في حالة كون الحمل الحثي:-

$$\begin{aligned}
 V_{dc} &= \frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\pi} V_m \sin \omega t \, d\omega t \\
 &= \frac{2V_m}{2\pi} [-\cos \omega t]_{\alpha}^{\alpha+\pi} = \frac{2V_m}{\pi} \cos \alpha
 \end{aligned} \tag{4.45}$$

إذا كان الحمل حملاً مادياً :-

$$V_o = \frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi} V_m \sin \omega t d\omega t$$

$$= \frac{2V_m}{2\pi} [-\cos \omega t]_{\alpha}^{\pi} = \frac{V_m}{\pi} [1 + \cos \alpha] \quad (4.46)$$

القيمة الفعالة لجهد الخرج في حال كون الحمل حثياً تعطى بالعلاقة :-

$$V_R = \sqrt{\frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\pi} V_m^2 \sin^2 \omega t d\omega t} = \frac{V_m}{\sqrt{2}} = V_S \quad (4.47)$$

القيمة الفعالة لجهد الخرج في حال كون الحمل حملاً مادياً تعطى بالعلاقة :-

$$V_R = \sqrt{\frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi} V_m^2 \sin^2 \omega t d\omega t} = \frac{V_m}{\sqrt{2}} \sqrt{\frac{1}{\pi} \left[\pi - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right]} \quad (4.48)$$

مثال (٤-٨) :- دائرة مقوم محكوم موجة كاملة أحادي الطور يحتوي على حمل

حثي (RL) ويطبق على الملف الابتدائي للمحول جهد قيمته الفعالة (120 V)

المطلوب حساب :-

القيمة المتوسطة والقيمة الفعالة لجهد الحمل لهذا المحول إذا كانت زاوية القدح

المتزامنة للثايروستورات $\left(\alpha = \frac{\pi}{3} \right)$.

الحل :-

$$V_o = \frac{2V_m}{\pi} \cos \alpha = \frac{2V_m}{2\pi} = \frac{V_m}{\pi}$$

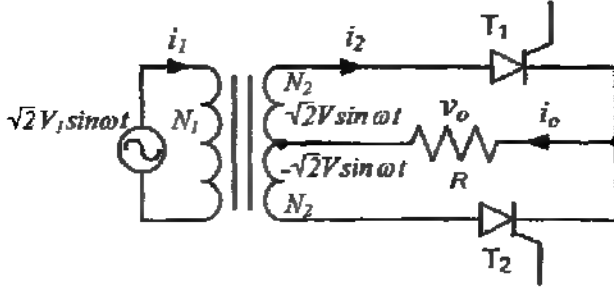
$$V_m = \sqrt{2} V_S = 120 \times \sqrt{2} = 169.7V$$

$$V_o = 54.02V$$

$$V_R = \frac{V_m}{\sqrt{2}} = V_S = 120V$$

٢- تقويم أحادي الطور موجة كاملة بمحول نصفى الشكل (٣٣-٤):

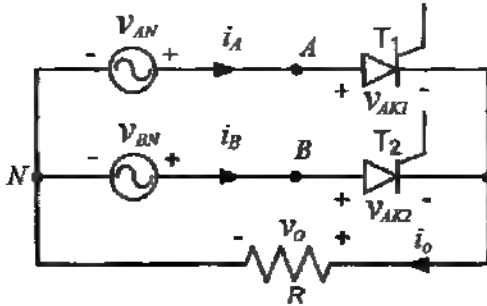
Single-Phase Full-Wave Center-tapped Controlled Rectifier



الشكل (٣٣-٤)

مقوم أحادي الطور موجة كاملة بمحول نصفى

في الدائرة المبينة الشكل (٣٣-٤) يكون جهد الاتحياز العكسي المطبق على أحد الثايرستورات ضعف الجهد العكسي المطبق على أحدى الثايرستورات في الشكل (٣٢-٤). والدائرتان في الشكل (٣٢-٤) والشكل (٣٣-٤) يمكن تمثيلهما بدائرة مكافئة كما في الشكل (٣٤-٤).



الشكل (٣٤-٤)

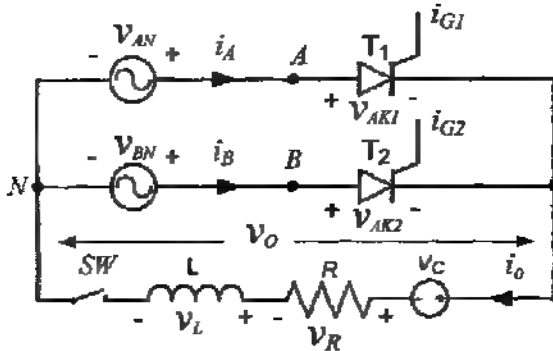
لدائرة كهربيائية المكافئة لمقوم محكوم نصفى

حيث أن:-

$$\begin{aligned}
 V_{AN} &= V_m \sin \omega t \\
 V_{BN} &= V_m \sin(\omega t + \pi) \\
 &= -V_m \sin \omega t
 \end{aligned}$$

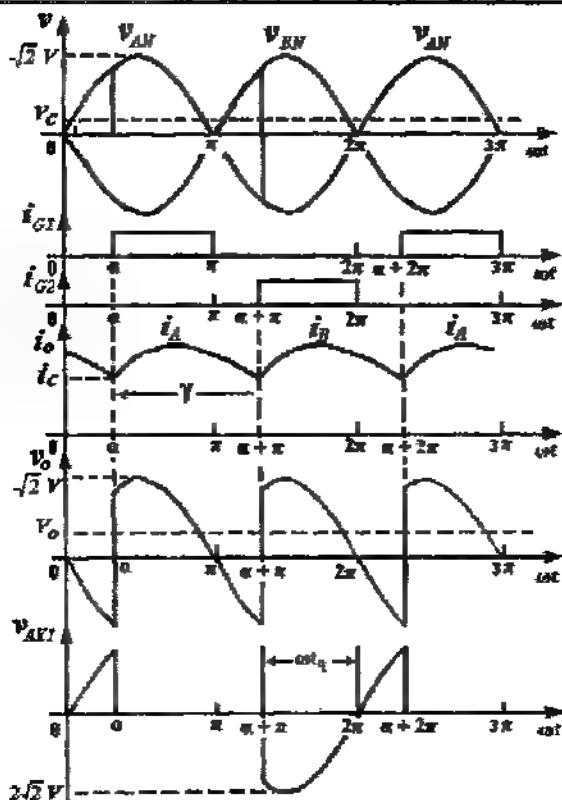
٤-١-٣-١- دائرة تقويم أحادي الطور موجة كاملة بحمل حثي مع مصدر جهد مستمر:-

RL Load with Electromotive Force



الشكل (٣٥-٤)

دائرة تقويم أحادي الطور موجة كاملة بحمل حثي مع مصدر جهد مستمر
الدائرة المبينة في الشكل (٣٥-٤)، إذا كان المفتاح (SW) مفتوحاً فإنه في هذه الحالة لن يمر تيار عبر الحمل. وعند إغلاق المفتاح (SW) وتطبيق إشارة قذح (α)، في هذه الحالة سيتحول الثايرستور (T_1) إلى حالة التشغيل. إذا تم اختيار قيمة ($\alpha = 0$) في هذه الحالة تكون الدائرة وكأنها دائرة تحكم غير محكوم، وتكون قيمة التيار المار في الحمل ذو قيمة عظمى. وإذا ما تم تطبيق إشارة تحكم على بوابة الثايرستور (T_1) عند ($\alpha = \alpha$)، فإنه لا بد من تطبيق إشارة تحكم على بداية الثايرستور (T_2) عند ($\alpha = \alpha + \pi$) كما في الشكل (٣٦-٤).



الشكل (٤-٣٦)

إشارة للدخل والخرج والإشارة المتبقية على الثايرستور في حالة التيار المستمر

الدائرة في الشكل (٤-٣٥) لها وضعيات عمل هي:-

١- الوضع الأول:- تكون قيمة تيار الحمل متصلاً (Continuous) وعندما تكون قيمة زاوية القدح قليلة.

٢- الوضع الثاني: تكون قيمة تيار الحمل متقطعاً (Discontinuous) بمعنى غير متصل ويكون على شكل مجموعة من النبضات كل واحدة منها تستمر لفترة أقل

من $(\pi \text{ rad})$. ويتم احتساب القيمة الفعالة للتيار والقيمة المتوسطة للتيار عبر الحمل من خلال استخدام المنحنيات المسابقة (علاقة كل من (I_N) و (I_{RN}) مع (α) ، ولكن يجب الانتباه هنا إلى أن القيمة المأخوذة من هذه المنحنيات هي لدائرة تقويم أحادي الطور موجة كاملة لذا فإن:-

$$(I_N)_{Full \text{ Wave}} = 2(I_N)_{Half \text{ Wave}}$$

$$(I_{RN})_{Full \text{ Wave}} = \sqrt{2} (I_{RN})_{Half \text{ Wave}}$$

في هذه لدائرة إذا كانت $(\gamma > \alpha)$ ، فإن التأثير مستور (T_1) موف يستمر في التوصيل لحين وجود إشارة تحكم على التأثير مستور (T_2) عند الزمن $(\omega = \alpha + \pi)$. فعند هذه اللحظة تكون قيمة الجهد $(V_{AN} < 0)$ بينما تكون قيمة $(V_{BN} > 0)$ ، وفي هذه الحالة يتحول التيار المار من خلال الحمل من تيار (I_A) إلى تيار (I_B) ويكون التيار المار من خلال الحمل تياراً متصلاً. وفي هذه الحالة لا يمكن استخدام المنحنيات المسابقة من أجل تحليل الدائرة. ويبين الشكل (٤-٣٧) مناطق العمل المتصل ومناطق العمل الغير متصل.

من أجل قيم $-\alpha$ و m حيث $\left(m - \frac{V_c}{V_m}\right)$ إذا كان $(m \geq 1)$ بمعنى $(V_c \geq V_m)$ فإنه في هذه الحالة لن يتحول أي تأثير مستور للتوصيل (احياز عكسي). ومن أجل قيم $-\alpha$ و m ، إذا كانت $(m \leq -1)$ بمعنى $(V_c \leq -V_m)$ فإنه في هذه الحالة لن يتوقف أي تأثير مستور عن التوصيل (لن يصل التيار في أي تأثير مستور إلى قيمة أقل من تيار الإمساك). وحيث أنه لا توجد لحظة يطبق فيها جهد احياز عكسي على التأثير مستورات، وفي هذه الحالة يمكن أن تحدث دائرة قصر بين الطورين، وبالتالي فإن مبدأ العمل لهذه الدائرة يكون عند $(m = -1)$ أو أكبر يقليل من هذه القيمة نتيجة زمن التأخير في توقف التأثير مستور. وبالتالي يمكن الحصول على مجموعة من المنحنيات السابقة من أجل قيم مختلفة للراوية (θ) . ومن أجل قيم

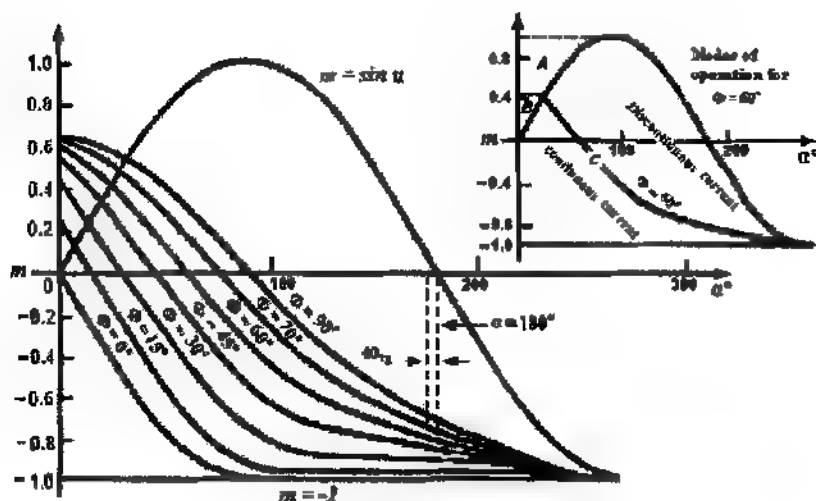
مختارة من (ϕ, α) ، فإن هذه المنحنيات تحدد قيم (m) التي يمكن أن يكون العمل فيها متصل أو منفصل. عندما تصبح قيمة (m) سالبة فإنه يمكن الحصول على هذه المنحنيات من علاقات التيار (I_N) عند العمل الغير متصل للتيارات من العلاقة:-

$$\frac{Z}{V_m} i_o = \sin(\omega t - \phi) - \left[\frac{m}{\cos \phi} - \left[\frac{m}{\cos \phi} - \sin(\alpha - \phi) \right] e^{\frac{(\alpha - \omega t)}{\tan \phi}} \right]$$

$$\alpha < \omega t < \alpha + \gamma \quad (4.49)$$

حيث أن:

$$m = \frac{V_c}{V_m}, \quad \zeta = \sin^{-1} m$$



الشكل (٢٧-٤)

مناطق العمل المتصل ومناطق الغير متصل للتيار

طريقة تحديد فيما إذا كان العمل ضمن منطقة التيار المتصل أو المنفصل:-

- ١- من أجل أي نقطة (m, α) ضمن المنطقة (A) يكون العمل غير متصل كما في الشكل (٤-٣٧)، حيث أن التأثير ستور يتحول إلى حالة التوصيل عند $(\omega t = \sin^{-1} m = \zeta)$ ، وبالتالي إذا كانت $(\omega t < \zeta)$ فإنه يكون هنالك جهد انحياز عكسي مطبق على التأثير ستور (T_1) ، حيث أن $(V_C = v_{AN})$.
 - ٢- وعند أي نقطة (m, α) ضمن المنطقة (B) يكون التيار عبر الحمل متصلاً، حيث أن التأثير ستور يتحول إلى حالة التوصيل عند $(\omega t = \alpha \leq \sin^{-1} m)$ ، وعندها فإن أي تحويل لأحد التأثير ستورات إلى حالة التوصيل سوف يؤدي إلى توقف الآخر عن التوصيل.
 - ٣- من أجل أي نقطة (m, α) على الخط (C) أي عند $(m = -1)$ فإن أي تأثير ستور سيتحول إلى حالة التوصيل عند $(\omega t = \alpha)$ بغض النظر عن كون التيار متصلاً أو منفصلاً.
 - ٤- على يسار الحد الفاصل بـ $(\alpha = 180^\circ)$ يعمل المحول بشكل مستقر ضمن المجال $(-1 \leq m \leq 0)$ ، إن كان التيار متصلاً أو منفصلاً.
 - ٥- على يمين الحد الفاصل سوف يعمل المحول بشكل مستقر فقط بتيار غير متصل ويمكن توضيح ذلك كما يلي:-
- إذا كانت الزاوية $(\alpha < 180^\circ)$ فإن $(v_{AN} > 0)$ و $(v_{BN} < 0)$ ، وبالتالي من الحلقة المشكّلة لكلا التأثير ستورين يكون:-

$$v_{AN} - v_{BN} + v_{AK2} - v_{AK1} = 0$$

وبما أن التأثير ستور الأول (T_1) في حالة توصيل. فإن $(v_{AK1} = 0)$ وأن:-

$$v_{AK2} = v_{BN} - v_{AN} < 0, \quad 0 < \alpha < 180^\circ$$

وبما أن الثايرستور (T_2) سوف يتوقف عن العمل، لذا تم تطبيق إشارة تحكم على الثايرستور الأول ($\alpha > 180^\circ$) وبهذه الحالة تكون ($\nu_{AK2} > 0$) ويستمر الثايرستور (T_2) بالتوصيل ويحدث دائرة قصر في هذه الدائرة. وبالتالي فإنه من أجل أي حمل لهذه الدائرة عند ($\alpha < 180^\circ$)، وكانت للنقطة (m, α) تقع أسفل منحنى قيمة (ϕ)، فإن العمل لهذه النقطة غير مسموح.

الربع الأول من الشكل (٤-٢٧) يمثل عمل الدائرة كمقوم، حيث أن الجهد (V_c) يأخذ قدرة من مصدر الجهد للمصدر. بينما ضمن الربع الرابع فإن مصدر الجهد (V_c) يعطي طاقة وهذا يوجد احتمالين:-

الاحتمال الأول:- إذا كانت الدائرة بشكل كامل تعطي قدرة السى مصدر الجهد المتناوب، أي أن هنالك إعادة للفولطية ناتجة عن الحمل. أي أن النظام يعمل في هذه الحالة كعاكس من جهد مستمر (dc) إلى جهد متناوب (ac) ثابت التردد.

الاحتمال الثاني:- إذا كانت الدائرة تستمد قوتها بشكل كامل، أي بمعنى أن جهد المصدر المتناوب وجهد المصدر المستمر يعطيان قدرة إلى الحمل، فإنه في هذه الحالة تكون الدائرة عند الحد الفاصل بين المقوم والعاكس. فإذا كان التيار في هذه الحالة متصلاً في الربع الرابع فيمكن التمييز بين العمل كمقوم أو العمل كعاكس. فإذا كانت ($\alpha > \pi/2$) و ($m < 0$) فإن جهد المخرج (V_o) يصبح سالباً. وبالتالي فإنه في هذه الحالة تعمل الدائرة كعاكس. بينما إذا كانت ($0 < \alpha < \pi/2$) و ($m = 0$) فإن جهد المخرج (V_o) يصبح موجباً. وبالتالي فإن الحمل يستمد قدرته من مصدر التيار المتناوب ومصدر الجهد المستمر الشكل (٤-٢٧). وفي حالة العمل في الربع الرابع ويكون التيار غير متصل، فإن جهد المخرج (V_o) يتكون من ثلاثة أجزاء:-

$$v_o = V_c \quad , \quad i_o = 0$$

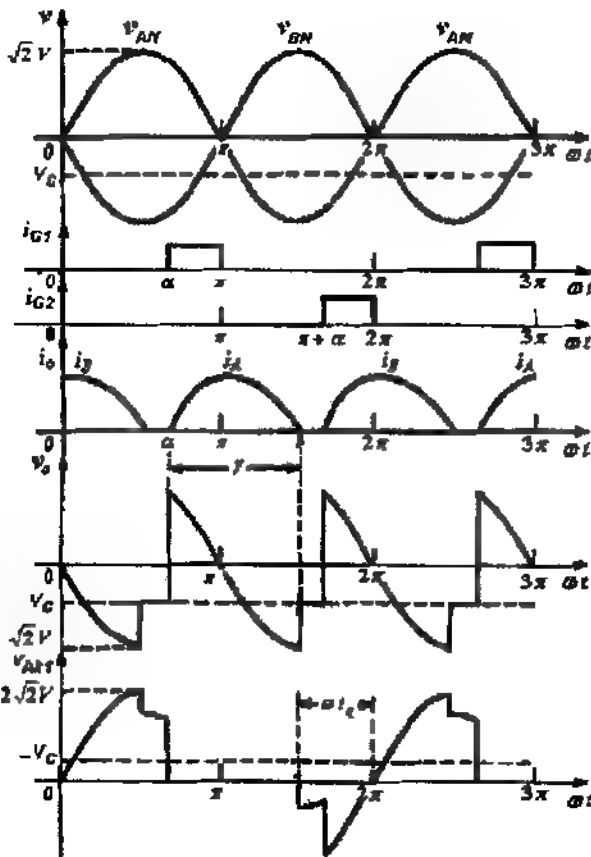
$$v_o = v_{AN} \quad , \quad i_o = i_A \neq 0$$

$$v_o = v_{BN} \quad , \quad i_o = i_B \neq 0$$

وبالتالي فإن القدرة المزودة للحمل تعطى بالعلاقة:-

$$P_o = \frac{1}{\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\gamma} i_o i_o d(\omega t) \quad (4.50)$$

فإذا كانت هذه القدرة ($P_o < 0$) فإن النظام يكون عاكساً. وإذا كانت هذه القدرة ($P_o > 0$) فإن النظام يكون في وضع متوسط بين العاكس والمقوم الشكل (٣٨-٤) يبين إشارة المدخل وإشارات المخرج في حال كون التيار غير متصل.



الشكل (٣٨-٤) إشارة الدخل وإشارات المخرج في حال التيار غير متصل

من الشكل (٤-٣٦) عندما يكون التيار متصلاً عبر الحمل ، فإن الجهد (v_o) حسب تحليل فورير يعطى بالعلاقة:-

$$v_o = V_o + \sum_{n=1}^{\infty} C_n \cos(n\omega t - \theta_n) \quad (4.51)$$

حيث أن: (V_o) تمثل القيمة المتوسطة لجهد الخرج وتعطى بالعلاقة:-

$$V_o = \frac{1}{\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\pi} V_m \sin \omega t d(\omega t) = \frac{2V_m}{\pi} \cos \alpha \quad (4.52)$$

والحد:-

$$C_n = \sqrt{a_n^2 + b_n^2} \quad (4.53)$$

$$\theta_n = \tan^{-1} \frac{a_n}{b_n} \quad (4.54)$$

$$a_n = \frac{2}{\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\pi} v_o \sin n\omega t d(\omega t) = \frac{2V_m}{\pi} \left[\frac{\sin(n+1)\alpha}{(n+1)} - \frac{\sin(n-1)\alpha}{(n-1)} \right] \quad (4.55)$$

$$b_n = \frac{2}{\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\pi} v_o \cos n\omega t d(\omega t) = \frac{2V_m}{\pi} \left[\frac{\cos(n+1)\alpha}{(n+1)} - \frac{\cos(n-1)\alpha}{(n-1)} \right] \quad (4.56)$$

من هذه الدائرة يمكن ملاحظة أن تردد موجة الخرج يساوي ضعف تردد موجة الدخل ، وهذا يعني أن توافقيات موجة الخرج تساوي ($n=2m$) ، حيث أن (m) عدد صحيح. أي أن التوافقيات للخرج هي توافقيات زوجية وليس هنالك توافقيات فردية.

القيمة الفعالة لجهد الخرج تعطى بالعلاقة:-

$$V_R = \sqrt{\frac{1}{\pi} \int_{\alpha}^{\alpha+\pi} (V_m \sin \omega t)^2 d(\omega t)} = \frac{2V_m}{\pi} \cos \alpha \quad (4.57)$$

جهد التموج (The ripple voltage) يعطى بالعلاقة:-

$$V_{RI} = \sqrt{V_R^2 - V_o^2} = V \sqrt{1 - \frac{8 \cos^2 \alpha}{\pi^2}} \quad (4.58)$$

ومعامل تموج الجهد (The voltage ripple factor):-

$$K_v = \frac{V_{RI}}{V_o} \quad (4.59)$$

والتيار في هذه الدائرة وحسب تحليل فوريير يعطى بالعلاقة:-

$$i_o = I_o + \sum_{n=1}^{\infty} d_n \cos(n\omega t - \theta_n - \phi_n) \quad (4.60)$$

حيث أن:-

$$d_n = \frac{C_n}{\sqrt{R^2 + (n\omega L)^2}} \quad (4.62)$$

$$I_o = \frac{V_o - V_c}{R} \quad (4.61)$$

$$\phi_n = \tan^{-1} \frac{n\omega L}{R} \quad (4.63)$$

والقيمة الفعالة للتيار من أجل أي توافقية تساوي:-

$$I_{nR} = \frac{d_n}{\sqrt{2}} \quad (4.64)$$

تيار التموج (Ripple Current) يعطى بالعلاقة:-

$$I_{RI} = \sqrt{\sum I_{nR}^2} \quad (4.65)$$

وهذه القيمة يمكن أن تحسب لأي عدد من التوافقيات، والقيمة الفعالة لتيار المخرج تعطى بالعلاقة:-

$$I_R = \sqrt{I_o^2 + I_{RI}^2} \quad (4.66)$$

ومعامل التموج للتيار (Ripple current factor) يعطى بالعلاقة:-

$$K_i = \frac{I_{RI}}{I_o} \quad (4.67)$$

والقيمة المتوسطة للتيار العار خلال الثايرستور يعطى بالعلاقة:-

$$I_{QR} = \frac{I_o}{2} \quad (4.68)$$

والقيمة الفعالة للتيار العار خلال الثايرستور يعطى بالعلاقة:-

$$I_{QR} = \frac{I_o}{\sqrt{2}} \quad (4.69)$$

والرمن اللازم لإطفاء الثايرستور والذي يجب أن يتجاوز زمن التوقف (t_{off}) للثايرستور يعطى بالعلاقة:-

$$t_q = \frac{\pi - \alpha}{\omega} \quad [s]$$

وعندم يتم توصيل الثايرستور (T_2) في الدائرة، فإنه في هذه الحالة يكون ($V_{AK1} = 0$)، وبالتالي من الجهود في الحلقة يمكن كتابة العلاقة التالية:-

$$v_{AN} - v_{BN} + v_{AK2} - v_{AK1} = 0$$

ويكون:

$$v_{AK1} = v_{AN} - v_{BN}$$

وتكون القيمة العظمى لهذا الجهد في حالة استخدام مقوم محكوم أحادي الطور جسري (Bridge) موجة كاملة مساوية:-

$$v_{AK1max} = \pm V_m$$

ونكون قيمة هذا الجهد في حالة استخدام مقوم محكوم أحادي الطور ذو المحول النصفى (Center-tapped) موجة كاملة مساوية:-

$$v_{AK1max} = \pm 2V_m$$

مقارنة بين استخدام دائرة مقوم جصري ودائرة مقوم بمحول نصفي:-

في حالة استخدام المقوم الجصري يمكن استخدام محول في دائرة الدخّل يعمل كمحول عزل بنسبة تحويل (1:1). ويمكن استخدام مصدر جهد متناوب بشكل مباشر مطبق على دائرة التقويم، في حالة عدم الحاجة لعزل دائرة الدخّل عن دائرة التقويم. بينما عند استخدام دائرة تقويم أحادي الطور بمحول نصفي، فإنه لا بد من وجود محول يكون عدد لفات الملف الثانوي تساوي ضعف عدد لفات الملف الابتدائي. فمن أجل دائرة المقوم الجصري فإن تيار الملف الثانوي للمحول يكون مساوياً للقيمة الفعالة لتيار الحمل ($I_2 = I_R$) والقدرة الظاهرية في الملف الثانوي للمحول تساوي:-

$$S_2 = V \cdot I_R \quad (4.70)$$

فإذا كانت نسبة التحويل للمحول تعطى بالعلاقة:-

$$n = \frac{N_1}{N_2}$$

حيث أن:-

N_1 : عدد لفات الملف الابتدائي N_2 : عدد لفات الملف الثانوي

فإن القدرة في الملف الابتدائي تعطى بالعلاقة:-

$$S_1 = n \cdot V \frac{I_R}{n} = V \cdot I_R = S_2$$

بينما في دائرة التقويم بوجود محول نصفي، فإن القيمة الفعالة لتيار ثانوي المحول تساوي القيمة الفعالة للتيار المار من خلال الثايرستور وتساوي:-

$$I_2 = I_{QR} = \frac{I_R}{\sqrt{2}}$$

وبالتالي فإن القدرة الظاهرية لثانوي المحول تساوي:-

$$S_2 = 2 \cdot V I_{QR} = \sqrt{2} V_R I_R$$

وتكون نسبة التحويل للمحول المستخدم تعطى بالعلاقة:-

$$n = \frac{N_1}{N_2} = \frac{1}{2}$$

وبالتالي فإن القدرة في الملف الابتدائي تعطى بالعلاقة:-

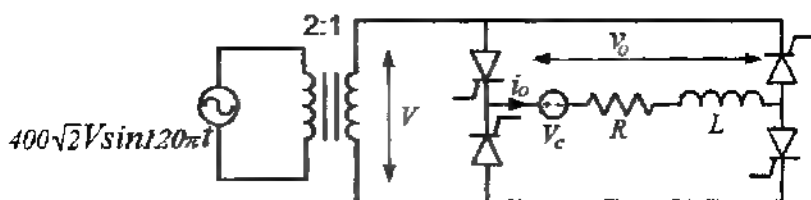
$$S_1 = n \cdot V \cdot \frac{I_R}{n} = V \cdot I_R$$

وجد أننا بحاجة الى قدرة أكبر للمحول المستخدم في دائرة المحول النصفى (Center-tapped).

مثال (٩-٤):- لدائرة التقويم المحكوم أحادي الطور للمبينة في الشكل (٣٩-٤):-

المطلوب حساب القيمة الفعالة والقيمة المتوسطة لتيار الحمل والقيمة المتوسطة لتيار الثايرستور ومعامل القدرة لمصدر التغذية. حيث أن:-

$$L = 20mH \quad , \quad R = 4.35\Omega \quad , \quad V_C = 0 \quad , \quad \alpha = 75^\circ$$



الشكل (٣٩-٤)

القيمة المتوسطة لتيار الحمل:-

$$\phi = \tan^{-1} \frac{\omega L}{R} = \tan^{-1} \frac{120\pi \times 20 \times 10^{-3}}{4.35} = 68^\circ$$

$$m = \frac{V_C}{V_m} = 0$$

من الشكل (٤-٣٧) نجد أن النقطة $(\alpha = 75^\circ, m = 0)$ تكون ضمن منطقة التيار الغير متصل. وبالتالي يمكن استخدام المنحنيات التي تربط بين (α, I_{RN}, I_N) من أجل قيمة $(\phi = 60^\circ)$. ومن هذه المنحنيات نجد أن: $(I_N = 0.25)$ و $(I_{RN} = 0.42)$ وقيمة (I_{Base}) تحسب من العلاقة:-

$$I_{Base} = \frac{V_m}{Z}$$

نسبة التحويل للمحول هي (1:2)، وبالتالي فإن القيمة الفعالة لجهد الملف الثانوي تساوي:

$$\frac{460}{2} = 230$$

$$I_{Base} = \frac{\sqrt{2} \times 230}{\sqrt{R^2 + (\omega L)^2}} = \frac{\sqrt{2} \times 230}{\sqrt{4.35^2 + (7.54)^2}} = 37.7 \text{ A}$$

بما أن الدائرة دائرة تقويم بموجتين على المخرج، فإن قيم (I_N) يجب أن تضرب بـ (2). وقيم (I_{RN}) يجب أن تضرب $(\sqrt{2})$.

$$I_o = 2 \times I_N \times I_{Base} = 2 \times 0.25 \times 37.7 = 18.9 \text{ A}$$

القيمة الفعالة لتيار الحمل:-

$$I_R = \sqrt{2} \times I_{RN} \times I_{Base} = \sqrt{2} \times 0.42 \times 37.7 = 22.4 \text{ A}$$

القيمة المتوسطة والقيمة الفعالة لتيار الثايرستور:-

أ القيمة للمتوسطة لتيار الثايرستور:-

$$I_o = \frac{I_o}{2} = \frac{18.9}{2} = 9.45 \text{ A}$$

ب- القيمة الفعالة لتيار الثايرستور:-

$$I_{or} = \frac{I_R}{\sqrt{2}} = \frac{22.4}{\sqrt{2}} = 15.8 \text{ A}$$

معامل القدرة لمصدر التغذية:-

$$PF = \frac{P_L}{S} = \frac{R_L \times I_R^2}{V_{rms} \times I_R} = \frac{4.35 \times (22.4)^2}{230 \times 22.4} = \frac{2180}{5150} = 0.423$$

مثال (٤-١٠):- من أجل المقوم والحمل ا في الشكل (٤-٣٩) إذا كانت:-

$$L = 40mH, \quad R = 4\Omega, \quad V_C = 80V, \quad \alpha = 30^\circ$$

المطلوب حساب للقيمة الفعالة والقيمة للمتوسطة لتيار الحمل والقيمة الفعالة والقيمة المتوسطة لتيار الثايرستور ومعامل القدرة لمصدر التغذية.

الحل:- القيمة المتوسطة لتيار للحمل:-

لهذه الدائرة تكون قيمة $(V_g = 230V)$.

$$\phi = \tan^{-1} \frac{\omega L}{R} = \tan^{-1} \frac{15.1}{4} = 75^\circ$$

$$m = \frac{V_C}{V_m} = \frac{80}{\sqrt{2} \times 230} = 0.25$$

من خلال الشكل (٤-٣٧) نجد أن النقطة $(\alpha = 30^\circ, m = 0.25)$ تكون ضمن منطقة التيار المتصل. وبالتالي في هذه الحالة لا يمكن استخدام للمنحنيات التي تربط بين (α, I_{RN}, I_N) من أجل قيمة مختلفة لـ (ϕ) . ومن العلاقة:-

$$V_o = \frac{2V_m}{\pi} \cos \alpha = \frac{2 \times \sqrt{2} \times 230}{\pi} \cos 30 = 179V$$

$$I_o = \frac{V_o - V_C}{R} = \frac{179 - 80}{4} = 24.8A$$

القيمة الفعالة لتيار الحمل:-

يتم احتساب هذه القيمة باستخدام تحليل فورير ولكن يجب أن نحدد الرقم (بمعنى كم عدد التوافقيات المطلوب أخذها بالحساب).

$$i_o = I_o + \sum_{n=1}^{\infty} d_n \cos(n\omega t - \theta_n - \phi_n)$$

$$C_n = \sqrt{a_n^2 + b_n^2}$$

$$\theta_n = \tan^{-1} \frac{a_n}{b_n}$$

$$a_n = \frac{2V_m}{\pi} \left[\frac{\sin(n+1)\alpha}{(n+1)} - \frac{\sin(n-1)\alpha}{(n-1)} \right]$$

$$b_n = \frac{2V_m}{\pi} \left[\frac{\cos(n+1)\alpha}{(n+1)} - \frac{\cos(n-1)\alpha}{(n-1)} \right]$$

$$\phi_n = \tan^{-1} \frac{n\omega L}{R}$$

إذا أخذنا هذه العلاقات من أجل التوافق التالي ($n=2$) نحصل على:-

من حساب قيم (a_n, b_n) يمكن حساب قيمة (C_n) حيث تساوي:-

$$C_n = 91$$

$$d_n = \frac{C_n}{\sqrt{R^2 + (n\omega L)^2}} = \frac{91}{\sqrt{4^2 + (2 \times 15.1)^2}} = 2.83 \text{ A}$$

وبالتالي فإنه يمكن إيجاد القيمة الفعالة للتيار الموافق للتوافقية الثانية وتساوي:-

$$I_{nR} = \frac{d_n}{\sqrt{n}} \Rightarrow I_{2R} = \frac{2.83}{\sqrt{2}} = 2 \text{ A}$$

وهي قيمة قليلة بالمقارنة مع القيمة المتوسطة للتيار، وبالتالي يمكن إهمال القيم الفعالة للتوافقيات الأعلى:-

$$I_R = \sqrt{I_o^2 + I_{2R}^2} = \sqrt{(24.8)^2 + I_{2R}^2} = \sqrt{(24.8)^2 + (2)^2} = 24.8$$

القدرة المزودة للمصدر (V_C) تساوي:-

$$P_C = I_o \cdot V_C = 80 \times 24.8 = 1980 \text{ watt}$$

القدرة المزودة للحمل (R) تساوي:-

$$P_R = I_R^2 \cdot R = 24.8^2 \times 4 = 2460 \text{ watt}$$

وبالتالي تكون القدرة المزودة للحمل هي:-

$$P_{Load} = P_R + P_C = 2460 + 1980 = 4440 \text{ watt}$$

معامل القدرة لمصدر التغذية:-

$$PF = \frac{P_L}{S} = \frac{4440}{V_{rms} \times I_R} = \frac{4440}{230 \times 24.8} = \frac{4440}{5700} = 0.78$$

مثال (١١-٤):- من أجل للدائرة والحمل المبينة في الشكل (٣٩-٤) إذا كانت:-

$$L = 40mH, \quad R = 4\Omega, \quad V_C = -80V, \quad \alpha = 30^\circ$$

المطلوب حساب القيمة الفعالة والقيمة المتوسطة لتيار الحمل والقيمة الفعالة والقيمة المتوسطة لتيار الثايرستور ومعامل القدرة لمصدر التغذية.

القيمة المتوسطة لتيار الحمل:-

$$\phi = \tan^{-1} \frac{\omega L}{R} = \tan^{-1} \frac{15.1}{4} = 75^\circ$$

$$m = \frac{V_C}{V_n} = \frac{80}{\sqrt{2} \times 230} = -0.25$$

من خلال الشكل (٣٧-٤) نجد أن النقطة ($\alpha = 30^\circ, m = 0.25$) تكون ضمن منطقة التيار المتصل. وبالتالي في هذه الحالة لا يمكن استخدام المنحنيات التي تربط بين (α, I_{Rn}, I_n) من أجل قيمة مختلفة (ϕ).

ومن للعلاقة:-

$$V_o = \frac{2V_m}{\pi} \cos \alpha = \frac{2 \times \sqrt{2} \times 230}{\pi} \cos 30 = 179V$$

$$I_o = \frac{V_o - V_C}{R} = \frac{179 - (-80)}{4} = 64.8A$$

القيمة الفعالة لتيار الحمل:-

$$I_R = \sqrt{I_o^2 + I_{2R}^2} = \sqrt{(64.8)^2 + I_{2R}^2} = \sqrt{(64.8)^2 + (2)^2} = 64.8A$$

وهي قيمة قليلة بالمقارنة مع القيمة المتوسطة للتيار، وبالتالي يمكن إهمال القيم الفعلية للتوافقيات الأعلى:-

$$I_R \cong I_o = 64.8 \text{ A}$$

القدرة المزودة للمصدر (V_C) تساوي:-

$$P_C = I_o V_C = 80 \times 64.8 = 5180 \text{ watt}$$

القدرة المزودة للحمل (R) تساوي:-

$$P_R = I_R^2 R = 64.8^2 \times 4 = 16800 \text{ watt}$$

وبالتالي تكون القدرة المزودة للحمل هي:-

$$P_{Load} = P_R - P_C = 16800 - 5180 = 11600 \text{ watt}$$

معامل القدرة لمصدر التغذية:-

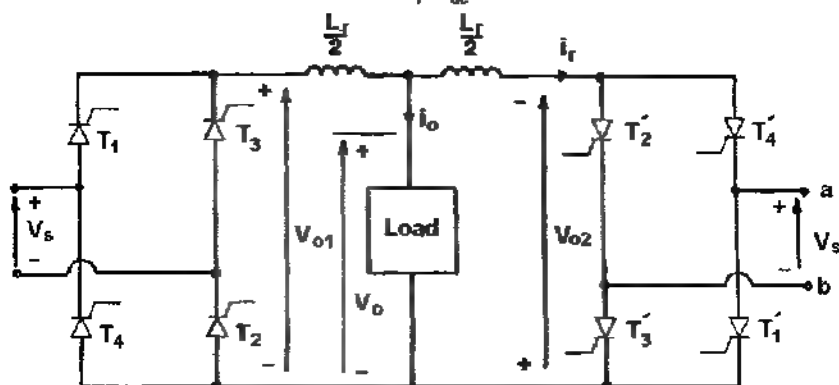
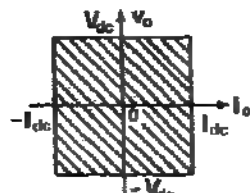
$$PF = \frac{P_L}{S} = \frac{11600}{V_{rms} \times I_R} = \frac{11600}{230 \times 64.8} = \frac{11600}{14900} = 0.778$$

٤-١-٤- المقوم المحكوم المضاعف أحادي الطور

Single-phase Dual Converter

إذا تم وصل مقومين محكومين موجة كاملة أحادية الطور مع بعضها بشكل متعاكس يمكن الحصول على مقوم محكوم مضاعف أحادي الطور، كما هو موضح بالشكل (٤-١٠)، ويبين الشكل (٤-١١) شكل موجة الدخل وموجة الخرج لكل المقومين وموجة التيار المار من خلال الحمل. وفي هذه يتم عكس كل من جهود وتيار المخرج، ويقوم النظام في العمل ضمن المربعات الأربعة للعمل، وتستخدم هذه المحولات في التحكم بسرعات المحركات ذات القدرات العالية، إذا كانت زلوية القدر لكل من ثايرستورات المحولين هي (α_1, α_2) على الترتيب فإنه يتم الحصول على القيمة المتوسطة لكل من جهدي المخرجين (V_{dc2}, V_{dc1}). ويتم

ترتيب زوايا القذح بحيث يعمل لحد المقومين كمقوم ويعمل الآخر كعاكس، ولكن كلا المقومين يعطي نفس القيمة المتوسطة لجهد الخرج.



الشكل (٤-٤)

دائرة مقوم مضاعف أحادي الطور

من المعادلات الخاصة بالمقومات موجة كاملة، فإن للقيمة المتوسطة لجهد الخرج:

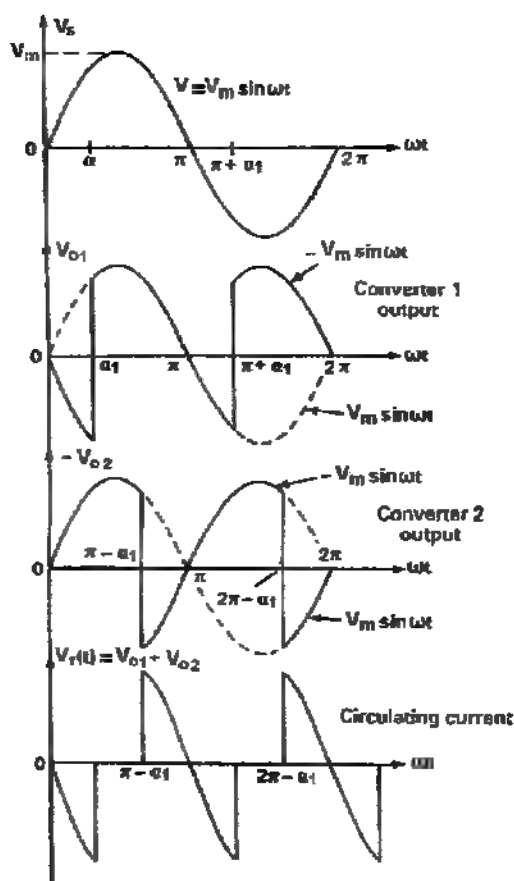
$$V_{dc1} = \frac{2V_m}{\pi} \cos \alpha_1 \quad (4-72)$$

$$V_{dc2} = \frac{2V_m}{\pi} \cos \alpha_2 \quad (4-73)$$

بما أن المقوم المحكوم الأول يعمل كمقوم والمقوم الثاني يعمل كعاكس فإن:-

$$V_{dc1} = -V_{dc2} \Rightarrow \cos \alpha_2 = -\cos \alpha_1 = \cos (\pi - \alpha_1) \quad (4.74)$$

$$\alpha_2 = \pi - \alpha_1$$

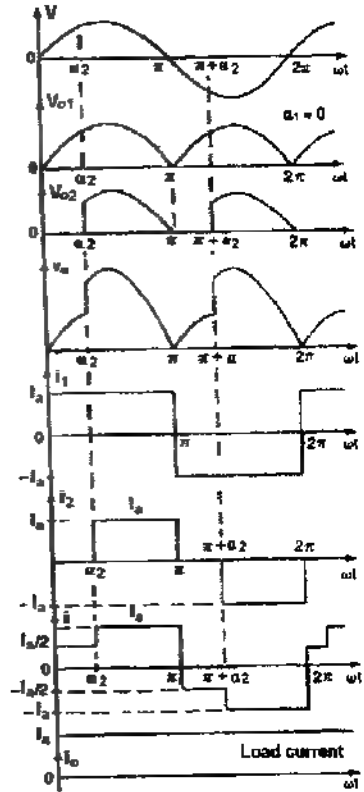
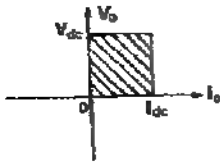
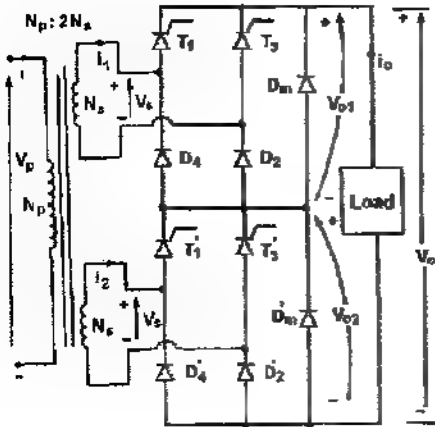


الشكل (٤-٤١)

شكل موجة الدخل وموجة الحرج لكلتا المقومين

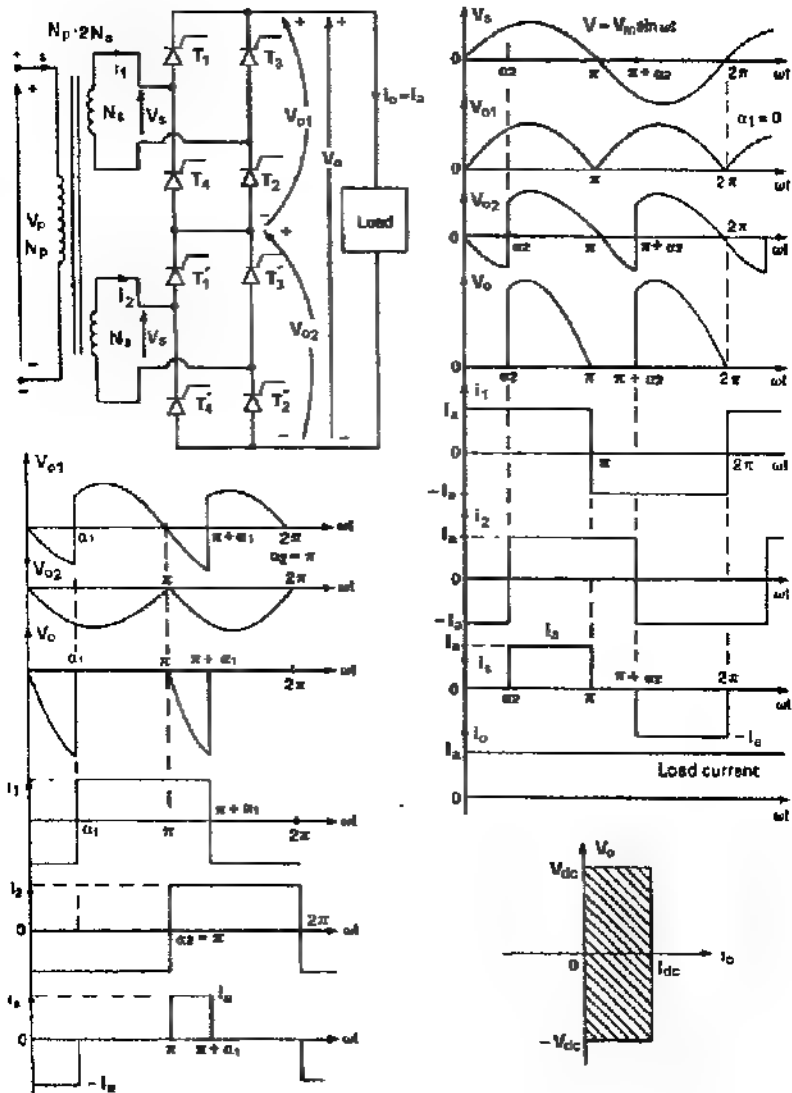
والملف (Z_r) يمنع التيارات الدوارة من المرور عبر الحمل وهي ناتجة عن فرق الطور بين مخرجي المقومين المحكومين. ومن أجل الحصول على جهد تقويم مرتفع يمكن وصل مقوم محكوم أو أكثر على التوالي مع بعضهما البعض ويؤدي

ذلك إلى تحسين معامل القدرة للحمل. كما هو مبين في الشكل (٤٢-٤) والشكل (٤٣-٤).



الشكل (٤٢-٤)

مقومات مضاعفات موجة كاملة نصفى موصولين على التوالي



الشكل (٤ ٤٣)

مقومات مضاعفات موجة كاملة موصولين على التوالي

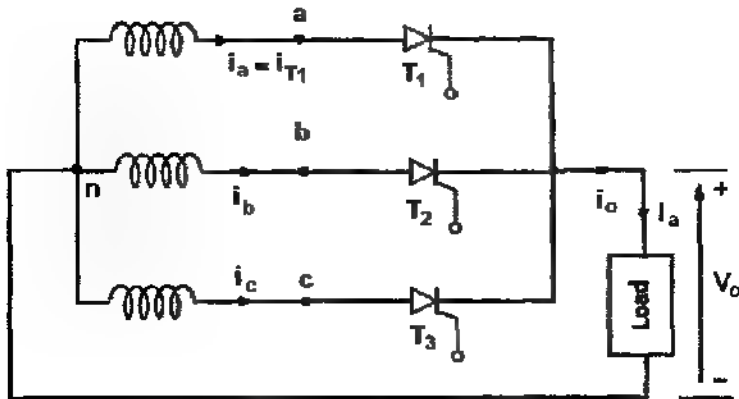
٤-٢- التقويم للمحكوم ثلاثي الطور باستخدام الثايرستور:-

Three Phase Rectifiers by Using Thyristor

٤-٢-١- التقويم للمحكوم ثلاثي الطور نصف موجة :-

Three- phase Rectifiers half- wave Converter

المقومات المحكومة ثلاثية الطور تعطي قيمة أكبر للقيمة للمتوسطة لجهد الحمل، وتعمل على تحسين معامل التمدوج مقارنة مع المقومات المحكومة أحادية الطور. وتستخدم المقومات المحكومة ثلاثية الطور في التحكم بسرعات المحركات ذات القدرات العالية. والشكل (٤٤-٤) يبين دائرة مقوم محكوم ثلاثي الطور نصف موجة.



الشكل (٤٤-٤)

دائرة مقوم محكوم ثلاثي الطور نصف موجة

وعندما يتم قذح للثايرستور (T_1) بزاوية قذح $\left(\omega t = \frac{\pi}{6} + \alpha \right)$ فإن جهد

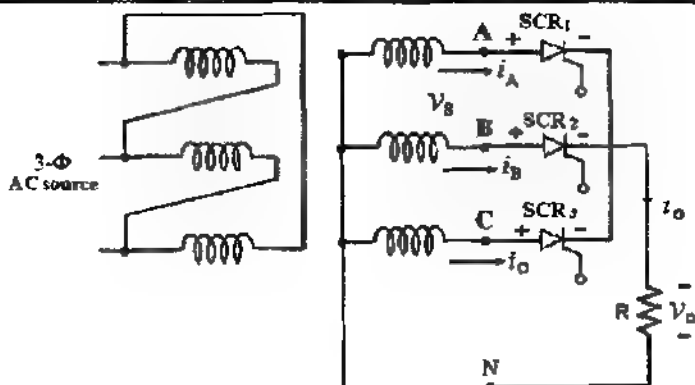
الطور (v_{an}) يظهر على طرفي الحمل حتى يتم قذح الثايرستور (T_2) بزاوية قذح $\left(\omega t = \frac{5\pi}{6} + \alpha \right)$. وعندما يتم قذح (T_2) فإن للثايرستور (T_1) يتحول إلى

حالة الفصل لأن جهد الخط ($v_{ab} = v_{an} - v_{bn}$) يكون جهداً مسالباً أي يتحول الثايروستور (T_1) إلى حالة الانحياز العكسي. ويظهر الجهد (v_{bn}) خلال الحمل حتى يتم قذح الثايروستور (T_2) بزاوية قذح ($\omega t = \frac{3\pi}{2} + \alpha$) وعندما يتحول الثايروستور (T_2) إلى حالة التوصيل فإن الثايروستور (T_2) يكون في حالة انحياز عكسي مما يؤدي إلى إطفاءه، ويظهر الجهد (v_{an}) عبر الحمل حتى يتم قذح الثايروستور (T_1) مرة أخرى في بداية الموجة التالية .

ويتم تحديد شكل الموجة على أطراف الحمل في هذا النوع من المقومات المحكومة تبعاً لطبيعة الحمل .

يبين الشكل (٤ ٤٥) الدائرة الكهربائية لمقوم محكوم ثلاثي الطور نصف موجة بحمل مادي. في هذه الحالة يتم قذح الثايروستورات بزاوية قذح مزاحة (120°) لكل طور من الأطوار الثلاثة. وتعتمد فترة التوصيل لكل ثايروستور على مقدار زاوية القذح، ويتم احتساب زاوية القذح من الزاوية (30°) وهي نقطة تقاطع جهود الطور (V_{AN}) مع (V_{CN}) وليس من نقطة الصفر للمحاور. ويستمر كل ثايروستور من الثايروستورات بالتوصيل لفترة (120°) خلال كل دورة للموجة المقومة. قيمة جهد المقوم والظواهر على أطراف الحمل في حال كون الحمل لهذا المقوم المحكوم حملاً مادياً يعتمد على قيمة زاوية القذح (α)، في هذه الحالة تكون هنالك قيم حدية لهذه الزاوية وهي:-

أ- عندما ($\alpha = 0^\circ$) :- في هذه الحالة تصبح الدائرة دائرة مقوم غير محكوم ثلاثي الطور نصف موجة وتطبق في هذه الحالة القوانين الخاصة بدوائر التقويم الغير محكوم ثلاثي الطور نصف موجة.



الشكل (٤-٤٥)

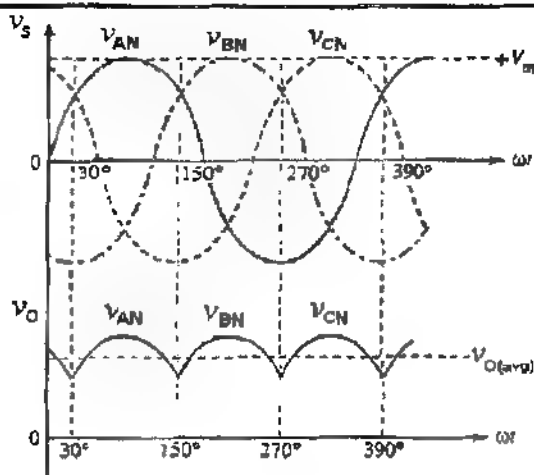
الدائرة الكهربائية لمقوم ثلاثي الطور نصف موجة يحمل ملام

لتحديد فترات التوصيل لكل ثايرستور أنظر الجدول (٤-١).

التيار	بداية فترة التوصيل	نهاية فترة التوصيل	الجهد على أطراف الحمل
T_1	$30^\circ + \alpha$	$150^\circ + \alpha$	V_{AN}
T_2	$150^\circ + \alpha$	$270^\circ + \alpha$	V_{BN}
T_3	$270^\circ + \alpha$	$390^\circ + \alpha$	V_{CN}

الجدول (٤-١)

يبين الشكل (٤-٤٦) شكل موجة الدخل وموجة الخرج من أجل زاوية تدح $(\alpha = 0)$. ويكون التيار خلال الحمل في هذه الحالة متصلاً وموجب القيمة.



الشكل (٤٦-٤)

موجة الخرج لمقوم محكوم ثلاثي للطور نصف موجة حمل مادي عندما $(\alpha = 0)$

ب- إذا كانت زاوية الفدح (α) محصورة ضمن الفترة $(0^\circ \leq \alpha \leq 30^\circ)$:

في هذه الحالة يكون الجهد المقوم والتيار خلال الحمل موجبان. والشكل

(٤٧-٤) يبين شكل موجة الدخل وموجة الخرج والتيارات من اجل زاوية فدح

$(0^\circ \leq \alpha \leq 30^\circ)$. والعلاقات العامة لهذه الحالة هي:-

$$V_{dc} = \frac{3}{2\pi} \int_{\pi/6+\alpha}^{5\pi/6+\alpha} V_m \sin \omega t d(\omega t) = \frac{3\sqrt{3}}{2\pi} V_m \cos \alpha$$

$$I_{dc} = \frac{V_{dc}}{R}$$

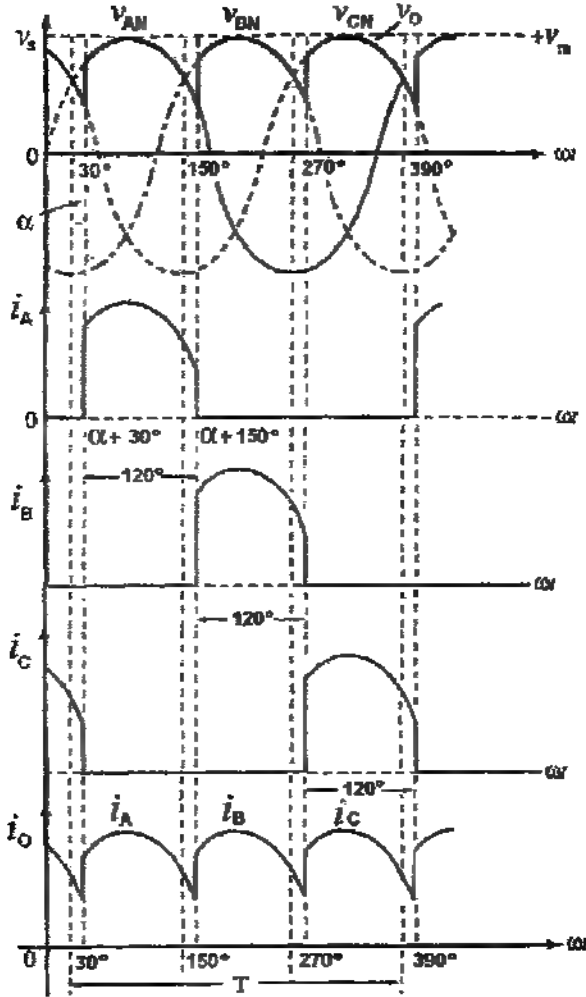
$$I_{SCR(ave)} = \frac{I_{dc}}{3}$$

$$I_{SCR(rms)} = \frac{I_{SCR(ave)}}{\sqrt{3}}$$

$$PIV = \sqrt{3} V_m$$

فترة التوصيل لكل ثايروستور تساوي (120°) .

تردد موجة الخارج يساوي $(V_{out} = 3f_{in})$.



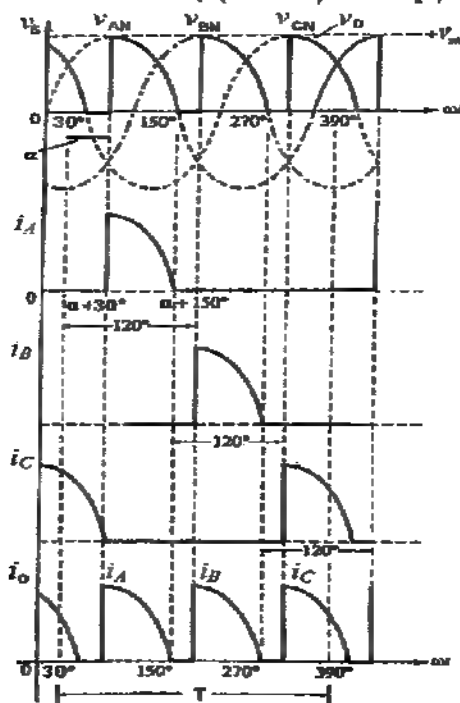
الشكل (٤٧-٤)

شكل موجة الدخل وموجة الخارج والتيارات من اجل زاوية تقح $(0 \leq \alpha \leq 30^\circ)$

ج- إذا كانت زاوية الفتح α محصورة ضمن الفترة $(30^\circ \leq \alpha \leq 150^\circ)$:- ففى هذه الحالة يكون هنالك فترات لا يصل فيها التيار إلى الحمل (فترات انقطاع للتيار) وذلك حسب قيمة زاوية الفتح. تعطى القيمة المتوسطة للجهد على أطراف الحمل فى هذه الحالة حسب العلاقة :-

$$V_o = \frac{3V_m}{2\pi} \left[1 + \cos\left(\alpha + \frac{\pi}{6}\right) \right] \quad (4.75)$$

الشكل (٤٨-٤) شكل موجة للدخل وموجة الخرج والتيارات من اجل زاوية فتح $(30^\circ \leq \alpha \leq 150^\circ)$ (فى الشكل $(\alpha = 60^\circ)$).



الشكل (٤٨-٤)

شكل موجة للدخل وموجة الخرج والتيارات من اجل زاوية فتح $(30^\circ \leq \alpha \leq 150^\circ)$

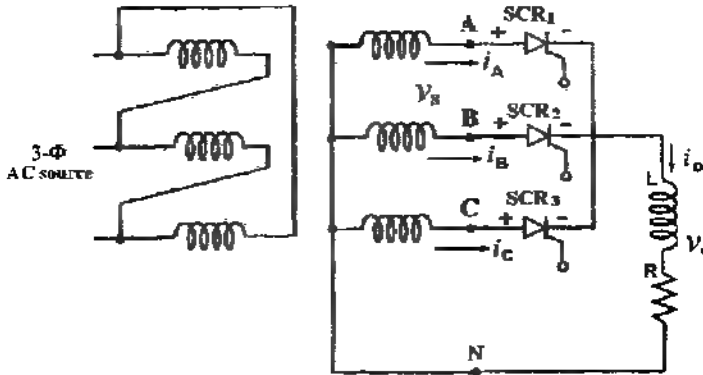
د- من اجل زاوية قدح ($150^\circ \leq \alpha \leq 180^\circ$) تكون القيمة المتوسطة للجهد على أطراف الحمل مساوية للصفر.

٤-٢-٢- دائرة تقويم محكوم ثلاثي للطور نصف موجة بحمل خثي كبير بدون استخدام ديود الانطلاق الحر:-

RL Load Half-Wave Rectifiers without (FWD)

يبين الشكل (٤-٤٩) الدائرة الكهريائية لمقوم محكوم بحمل مادي خثي بدون استخدام ديود الانطلاق الحر (Free Wheeling Diode). وتكون قسيم زوايا القدح في هذه الحالة ($0 \leq \alpha \leq 180^\circ$). وتعطى القيمة المتوسطة للجهد على أطراف الحمل بالعلاقة:-

$$V_{dc} = \frac{3\sqrt{3}}{2\pi} V_m \cos \alpha \quad (4.76)$$

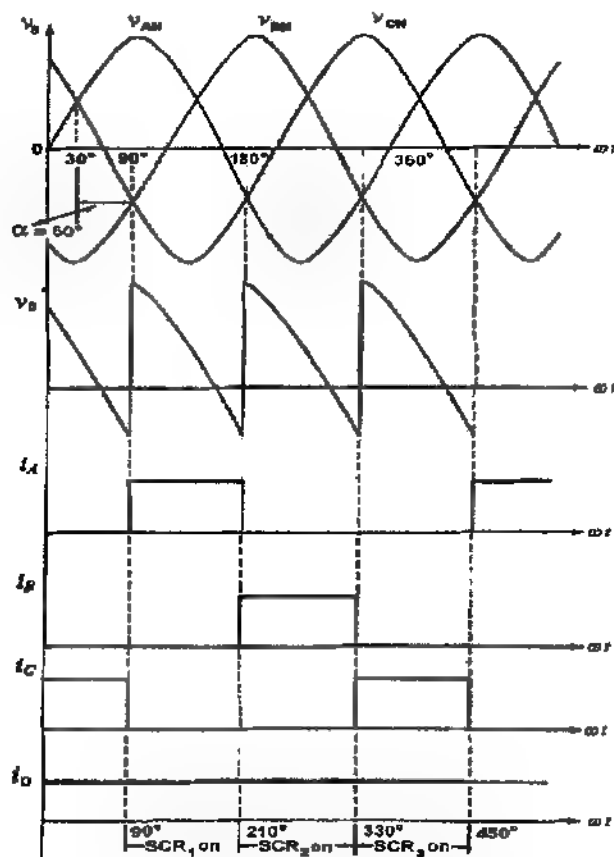


الشكل (٤-٤٩)

الدائرة الكهريائية لمقوم محكوم نصف موجة بحمل مادي خثي

من اجل زاوية قدح ($\alpha < 30^\circ$) تكون للقيمة المتوسط لجهد الحمل موجبة. بينما من اجل زوايا قدح ($\alpha > 30^\circ$) فان القيمة المتوسطة لجهد الحمل تكون سالبة في بعض

الأجزاء. الشكل (٤-٥٠) يبين شكل موجة الخرج والتيارات من أجل زاوية قـدح $(\alpha = 60^\circ)$.

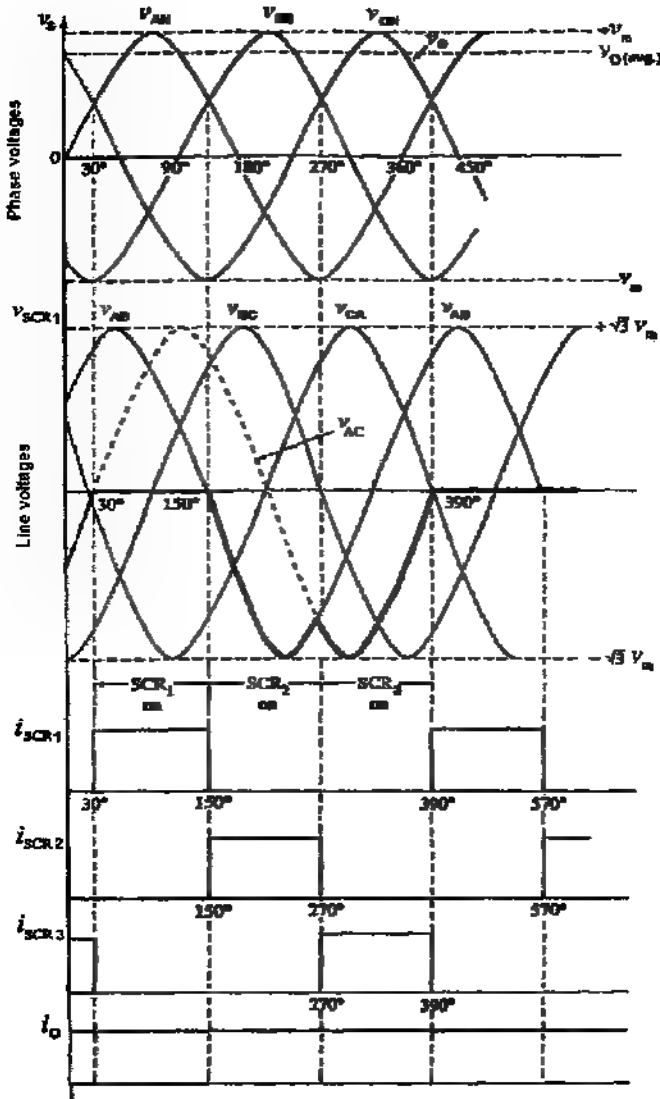


الشكل (٤-٥٠)

شكل موجة الخرج والتيارات من أجل زاوية قـدح $(\alpha = 60^\circ)$

الشكل (٤-٥١) يبين جهد الانحياز العكسي على الثايروستور الأول (SCR_1) والتيارات لكل ثايروستور وتيار الحمل من أجل $(\alpha = 0^\circ)$ وحمل حثي مبادي

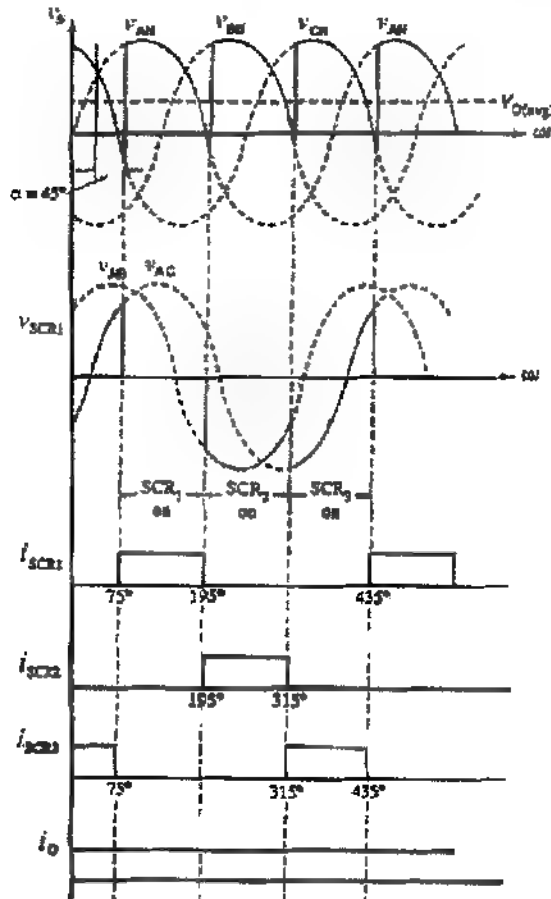
(RL) .



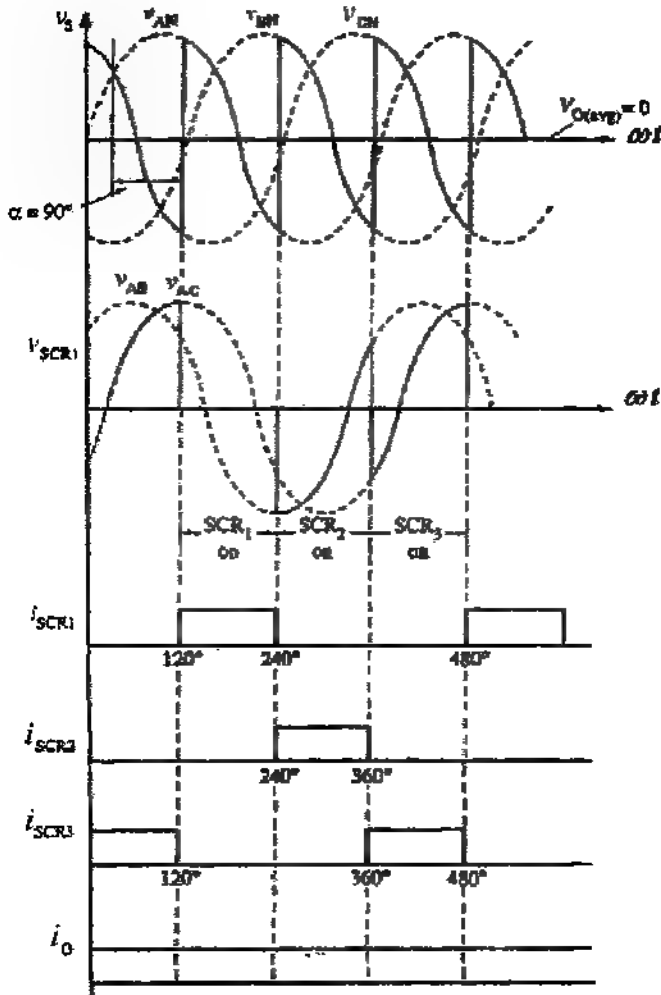
الشكل (٤-٥)

جهد الاتحياز العكسي على الثايروستور الأول والتيارات وتيار الحمل

الشكل (٤-٥٢) يبين جهد الاتحياز العكسي على الثايروستور الأول (SCR_1) والتيارات لكل ثايروستور وتيار الحمل من أجل $(\alpha = 45^\circ)$ و $(\alpha = 90^\circ)$ من أجل حمل $((RL) Load)$.

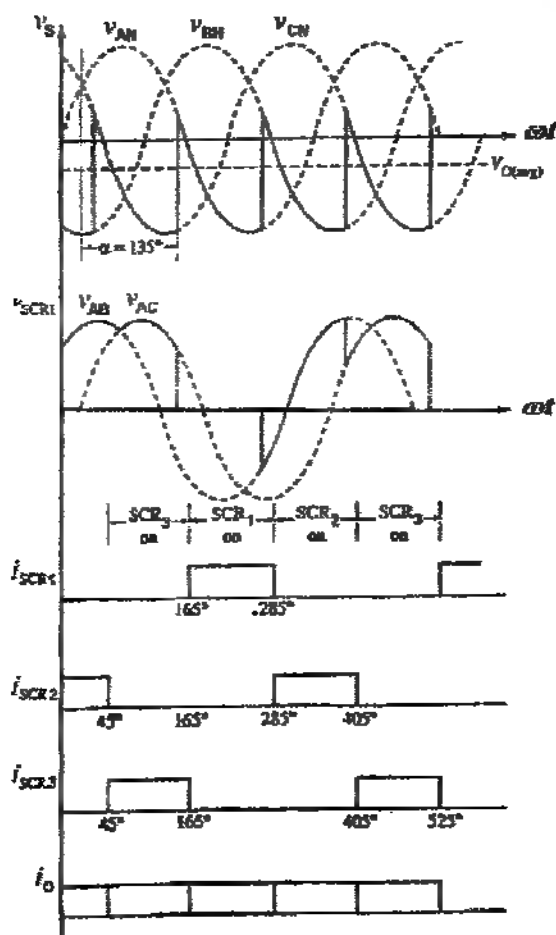


الشكل (٤-٥٢) جهد الخرج وجهد الاتحياز العكسي ل (SCR_1) والتيارات لكل ثايروستور وتيار الحمل عند $(\alpha = 45^\circ)$

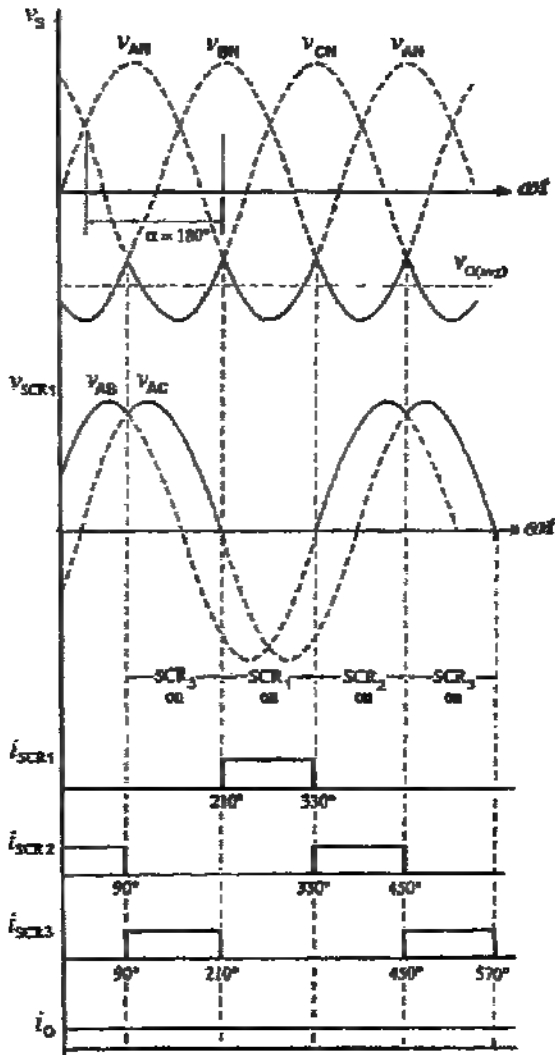


الشكل (٤-٥٢ ب) جهد الخرج وجهد الانحياز العكسي لـ (SCR_1) والتيارات لكل ثايروستور وتيار الحمل عند ($\alpha = 90^\circ$)

ويبين الشكل (٤-٥٣) جهد الاتحياز العكسي على الثايروستور الأول (SCR_1)، والتيارات لكل ثايروستور وتيار الحمل من اجل زوايا قدح ($\alpha = 135^\circ$) و ($\alpha = 180^\circ$) وحمل حثي مادي (RL).

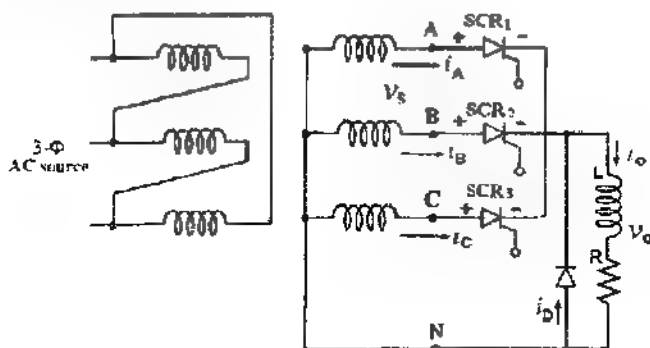


الشكل (٤-٥٣) جهد الخرج وجهد الاتحياز العكسي ل (SCR_1) والتيارات لكل ثايروستور وتيار الحمل عند ($\alpha = 135^\circ$)



الشكل (٤-٥-ب) جهد الخرج وجهد الانحياز العكسي لـ (SCR_1) والتيارات لكل ثايروستور وقياس الحمل عند ($\alpha = 180^\circ$)

٤-٢-٣- دائرة تقويم محكوم ثلاثي الطور نصف موجة بحمل حثي كبير باستخدام ديوود الانطالي الحر (FWD) RL Load Half-Wave Rectifiers with
في هذه الحالة يقوم الديود بمنع التيار للمالب من الوصول إلى الحمل.
وتكون القيمة المتوسطة لجهد الحمل كما لو كان الحمل هو حمل مادي. يبين الشكل (٤-٥٥) للدائرة الكهربائية لهذا المقوم. والشكل (٤-٥٥) يبين شكل الموجة لجهد للدخل وجهد الخرج وجهد الانحياز العكسي على الثايروستور الأول والتيارات لكل ثايروستور وتيار الديود بالإضافة إلى تيار الحمل من أجل زاوية قدح ($\alpha = 75^\circ$).



الشكل (٤-٥٥)

الدائرة الكهربائية لمقوم محكوم بحمل حثي مادي

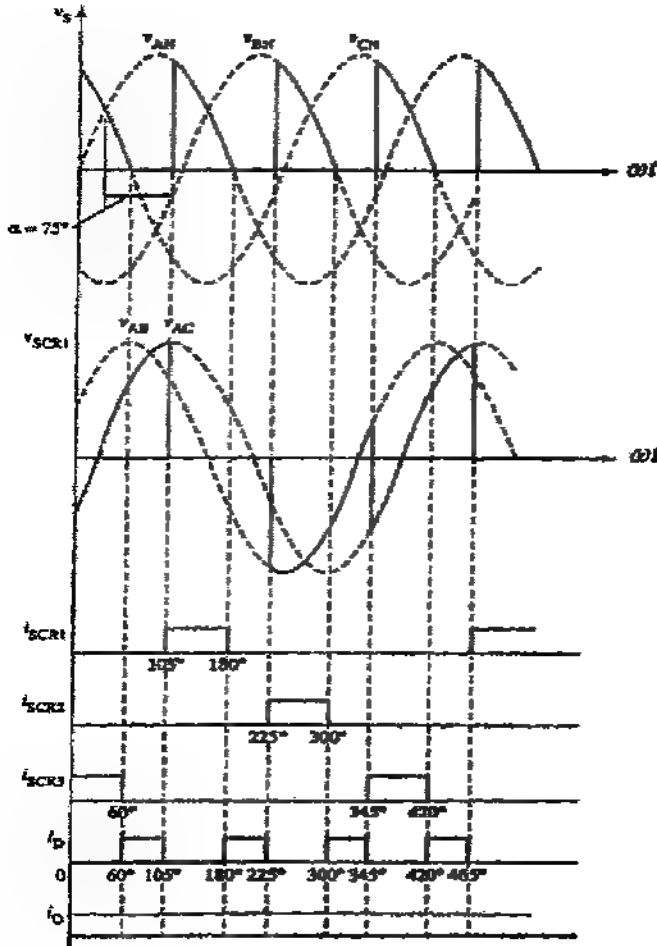
والقيمة المتوسطة لجهد الحمل تعطى بالعلاقة :-

$$V_{dc} = \frac{3}{2\pi} \int_{\frac{\pi}{6} + \alpha}^{\frac{5\pi}{6} + \alpha} V_m \sin \omega t \, d(\omega t) = \frac{3\sqrt{3}V_m}{2\pi} \cos \alpha \quad (4.77)$$

$$V_{dm} = \frac{3\sqrt{3}V_m}{2\pi} \quad (4.78)$$

$$V_n = \frac{V_{dc}}{V_{dm}} = \cos \alpha \quad (4.79)$$

حيث أن (V_n) : القيمة الاسمية المتوسطة لفولطية المخرج



الشكل (٤-٥٥)

شكل الموجة لحهد الدخول والفرج والاتيحياز العكسي على الثايرستور الأول والتيارات لكل

ثايرستور وتيار الديود عند $(\alpha = 75^\circ)$

القيمة الفعالة لجهد الحمل تعطى بالعلاقة :-

$$V_{rms} = \sqrt{\frac{3}{2\pi} \int_{\frac{\pi}{6}+\alpha}^{\frac{5\pi}{6}+\alpha} V_m^2 \sin^2 \omega t d\omega t - \sqrt{3} V_m \sqrt{\frac{1}{6} + \frac{\sqrt{3}}{8\pi} \cos 2\alpha}} \quad (4.80)$$

ومن اجل حمل مادي إذا كانت زاوية القدح للتأثير وستور $\left(\alpha \geq \frac{\pi}{6}\right)$ يكون تيار الحمل في هذه الحالة غير متصل .

وتعطى القيمة المتوسطة لجهد الحمل بالعلاقة التالية :

$$V_{dc} = \frac{3}{2\pi} \int_{\frac{\pi}{6}+\alpha}^{\pi} V_m \sin \omega t d\omega t = \frac{3V_m}{2\pi} \left[1 + \cos \left(\frac{\pi}{6} + \alpha \right) \right] \quad (4.81)$$

$$V_n = \frac{V_{dc}}{V_{dm}} = \frac{1}{\sqrt{3}} \left[1 + \cos \left(\frac{\pi}{6} + \alpha \right) \right] \quad (4.82)$$

والقيمة الفعالة لجهد الحمل تعطى بالعلاقة :-

$$\begin{aligned} V_{rms} &= \sqrt{\frac{3}{2\pi} \int_{\frac{\pi}{6}+\alpha}^{\pi} V_m^2 \sin^2 \omega t d\omega t} \\ &= \sqrt{3} V_m \sqrt{\frac{5}{24} - \frac{\alpha}{4\pi} + \frac{1}{8\pi} \sin \left(\frac{\pi}{3} + 2\alpha \right)} \end{aligned} \quad (4.83)$$

مثال (٤-١٣) :- مقوم محكوم ثلاثي الطور نصف موجة يفذى من مصدر جهد ثلاثي الطور نجمي جهد الخط له يساوي (208V). وذو حمل مادي قيمته $(R = 10\Omega)$ ، إذا كان المطلوب الحصول على قيمة وسطية لجهد المحرج نساوي (50%) من جهد الخرج الأعظمي لحسب :-

١- زاوية قدح التأثير وستور .

٢- القيمة المتوسطة والقيمة الفعالة لتيار المحرج .

٣- القيمة المتوسطة والقيمة الفعالة لتيار الثايروستور .

٤- مردود التقويم .

٥- معامل الاستخدام TUF .

٦- معامل القدرة لدائرة الدخل .

الحل :-١-

$$V_{ph} = \frac{V_L}{\sqrt{3}} = \frac{208}{\sqrt{3}} = 120.1V$$

$$V_m = \sqrt{2}V_{ph} = \sqrt{2} \times 120.1 = 169.83V$$

$$V_{dm} = \frac{3\sqrt{3}V_m}{2\pi} = \frac{3\sqrt{3} \times 169.83}{2\pi} = 140.45V$$

$$V_{dc} = 50\% \times V_{dm} = 0.5 \times 140.45 = 70.23V$$

من اجل الحمل للمادي يكون تيار الحمل مستمرا إذا كانت زاوية قدح الثايروستور $\left(\alpha \leq \frac{\pi}{6}\right)$. ويكون $\left(V_a \geq \cos \alpha \geq \cos \frac{\pi}{6} = 86.6\%\right)$ ، وبالتالي فإنه من اجل حمل مادي وجهد خرج قيمته (50%) من الجهد الأعظمي فان التيار لا يكون مستمرا.

$$V_a = \frac{V_{dc}}{V_{dm}} = \frac{1}{\sqrt{3}} \left[1 + \cos \left(\frac{\pi}{6} + \alpha \right) \right] \Rightarrow$$

$$0.5 = \frac{1}{\sqrt{3}} \left[1 + \cos \left(\frac{\pi}{6} + \alpha \right) \right] \Rightarrow \alpha = 67.7^\circ$$

$$I_{dc} = \frac{V_{dc}}{R} = \frac{70.23}{10} = 7.02A$$

$$V_{rms} = \sqrt{3}V_m \sqrt{\frac{5}{24} - \frac{\alpha}{4\pi} + \frac{1}{8\pi} \sin \left(\frac{\pi}{3} + 2\alpha \right)} = 94.74V \quad -٢$$

$$I_{rms} = \frac{V_{rms}}{R} = \frac{94.74}{10} = 9.47A$$

٣- القيمة المتوسطة لتيار الثايرستور :-

$$I_{DT} = \frac{I_d}{3} = \frac{7.02}{3} = 2.34A$$

القيمة الفعالة لتيار الثايرستور

$$I_{RT} = \frac{I_{rms}}{\sqrt{3}} = \frac{9.47}{\sqrt{3}} = 5.47A$$

$$\eta = \frac{P_d}{P_e} = \frac{V_d I_d}{V_{rms} I_{rms}} = \frac{70.03 \times 7.02}{94.7 \times 9.47} = 54.95\%$$

٥ القيمة الفعالة لتيار الحمل هي نفسها القيمة الفعالة لتيار الملف الثانوي لمحول

الدخل. وجهد الطور للحمل هو نفسه جهد الطور للملف الثانوي للمحول .

$$P_{VA} = \sqrt{3} V_{ph} I_{ph} = \sqrt{3} \times 120.1 \times 9.47 = 1970.84 VA$$

$$TUF = \frac{P_d}{P_{VA}} = \frac{70.23 \times 7.02}{1970.84} = 0.25 = 25\%$$

قدرة الخرج تعطى بالعلاقة :

$$P_o = I_{rms}^2 \times R = (9.47)^2 \times 10 = 869.81 W$$

$$PF = \frac{P_o}{P_{VA}} = \frac{896.81}{1970.84} = 0.455 \text{ (lagging)}$$

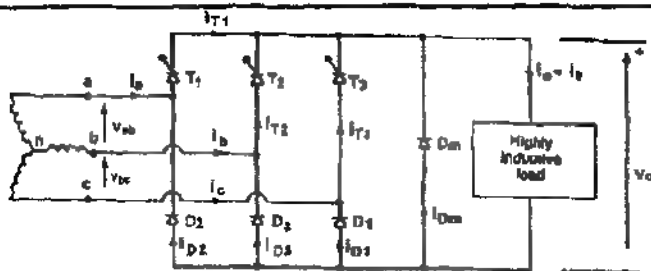
ملاحظة :- نتيجة وجود زاوية القدح للثايرستور (α) فإن المركبات الأساسية لتيار الخط للمصدر تتأخر عن جهد الطور للمصدر.

٤-٢-٤ - التقويم المحكوم النصفى ثلاثي الأطوار

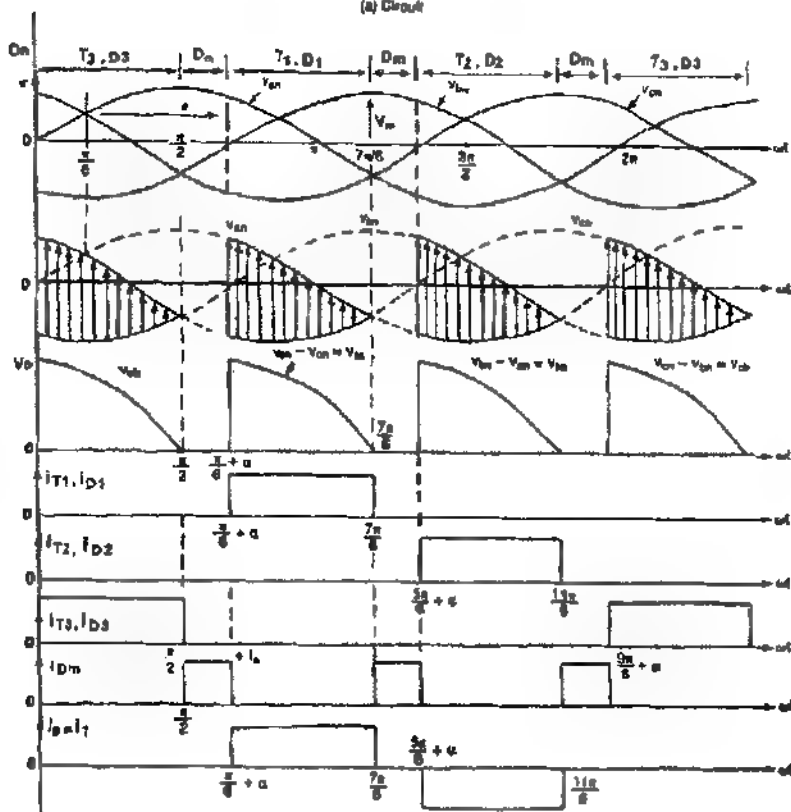
Three-Phase Semi converters

يستخدم هذا المقوم المحكوم في الصناعة في التطبيقات حتى (120KW)

وضمن الربع الأول لمنطقة العمل. حيث يكون الجهد والتيار الناتجان عن عملية التقويم موجبان. ومعامل القدرة لهذا المقوم المحكوم يقل كلما زادت زاوية القدح وهو أفضل من المقوم المحكوم نصف الموجة ثلاثي الطور.



(a) Circuit



(b) Waveforms for $\alpha = 90^\circ$

الشكل (٥٦-٤)

دائرة المقوم المحكوم النصفى بشكل موجة الحرج

والشكل (٤-٥٦) يبين دائرة وشكل موجة الفرج لهذا النوع من المقومات المحكومة في حال كون الحمل حملاً حثياً كبير القيمة وبوجود (FWD).
مبدأ العمل:-

خلال الفترة $\left(\frac{\pi}{6} \leq \omega t \leq \frac{7\pi}{6}\right)$ يكون الثايرستور (T_1) منحازاً انحيازاً أمامياً. فإذا تم قُدح الثايرستور (T_1) بزاوية قُدح مقدارها $\left(\omega t = \frac{\pi}{6} + \alpha\right)$ فإن الثايرستور T_1 والديود (D_1) يكونان موصولان وجهد الخط (v_{π}) يظهر خلال الحمل. عند $\left(\omega t = \frac{7\pi}{6}\right)$ يبدأ الجهد (v_{π}) بالجزء السالب ويقوم الديود (D_{π}) بالتوصيل ويستمر تيار الحمل بالمرور عبر الديود (D_{π}) ويتحول الثايرستور (T_1) والديود (D_1) إلى حالة التقطع.

وفي حالة عدم وجود الديود (D_{π}) فإن الثايرستور (T_1) يستمر في التوصيل حتى يتم قُدح الثايرستور (T_2) عند $\left(\omega t = \frac{5\pi}{6} + \alpha\right)$ ويتحدد عمل الديود (D_{π}) في فترة توصيل الثايرستور (T_1) والديود (D_2) .

أما إذا كانت زاوية القُدح $\left(\alpha \leq \frac{\pi}{3}\right)$ فإن كل ثايرستور يتحول إلى حالة التوصيل خلال فترة $\left(\frac{2\pi}{3}\right)$ والديود (D_{π}) لا يقوم بالتوصيل.

فترات التوصيل للثايرستورات والديودات الموصولة في الدائرة الكهربائية لمبينة في الشكل (٤-٥٦).

$$T_1 \rightarrow 30^\circ + \alpha \rightarrow 30^\circ + 120^\circ + \alpha$$

$$T_2 \rightarrow 150^\circ + \alpha \rightarrow 270^\circ + \alpha$$

$$T_3 \rightarrow 270^\circ + \alpha \rightarrow 30^\circ + \alpha$$

$$D_1 \rightarrow 90^\circ + \alpha \rightarrow 210^\circ + \alpha$$

$$D_2 \rightarrow 210^\circ + \alpha \rightarrow 330^\circ + \alpha$$

$$D_3 \rightarrow 330^\circ + \alpha \rightarrow 90^\circ + \alpha$$

وتتحدد الجهود بالنسبة للأطوار الثلاثة مع الإزاحة الطورية بين كل فاز واخر كما يلي:-

$$v_{an} = V_m \sin \omega t$$

$$v_{bn} = V_m \sin(\omega t - \frac{2\pi}{3})$$

$$v_{cn} = V_m \sin(\omega t + \frac{2\pi}{3}) \quad (4.84)$$

وجهود الخطوط تعطى بالعلاقات الطورية التالية:-

$$v_{ac} = v_{an} - v_{cn} = \sqrt{3}V_m \sin(\omega t - \frac{\pi}{6})$$

$$v_{ba} = v_{bn} - v_{an} = \sqrt{3}V_m \sin(\omega t - \frac{5\pi}{6})$$

$$v_{cb} = v_{cn} - v_{bn} = \sqrt{3}V_m \sin(\omega t + \frac{\pi}{2}) \quad (4.85)$$

حيث أن (V_m) :- هي القيمة العظمى لجهد الطور في توصيله النجمة. وتحليل عمل المقوم يعتمد على زاوية القدح (α) .

إذا كانت $(\alpha < 60^\circ)$:- في هذه الحالة يكون الجهد على أطراف الحمل مستمراً ولا يخضع ديود الانطلاق الحر (FWD) لجهد تحييز عكسي، ويكون عدد نبضات المخرج مساويا الى ستة نبضات. وتعطى القيمة المتوسطة للجهد على أطراف الحمل بالعلاقة:-

$$V_{dc} = \frac{3}{2\pi} \int_{\frac{\pi}{6} + \alpha}^{\frac{5\pi}{6} + \alpha} v_{ac} d\omega t$$

$$= \frac{3\sqrt{3}V_m}{2\pi} [1 + \cos \alpha] \quad (4.86)$$

وهذا الجهد يتغير من الصفر إلى القيمة العظمى عندما تتغير زاوية القذح (α) من الصفر إلى (π) .

$$V_{dm} = \frac{3\sqrt{3}V_m}{\pi}$$

$$V_n = \frac{V_{dc}}{V_{dm}} = 0.5[1 + \cos \alpha] \quad (4.87)$$

وتكون القيمة المتوسطة للتيار المار من خلال الثايروستور تساوي :-

$$I_{T(ave)} = \frac{I_{dc}}{3} \quad (4.88)$$

وتكون القيمة الفعالة للتيار المار من خلال الثايروستور تساوي :-

$$I_{T(rms)} = \frac{I_{dc}}{\sqrt{3}} \quad (4.89)$$

إن القيمة الفعالة لجهد الخرج تعطى بالعلاقة التالية :-

$$V_{rms} = \sqrt{\frac{3}{2\pi} \int_{\frac{\pi}{6} + \alpha}^{\frac{5\pi}{6} + \alpha} 3V_m^2 \sin^2(\omega t - \frac{\pi}{6}) d\omega t}$$

$$= \sqrt{3}V_m \sqrt{\frac{3}{4\pi} \left[\frac{2\pi}{3} + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right]} \quad (4.90)$$

٢- إذا كانت $(60^\circ \leq \alpha \leq 180^\circ)$:- في هذه الحالة يكون الجهد على أطراف الحمل غير متصل، يعمل ديود الانطلاق الحر (FWD) تحت تأثير الانحياز الأمامي ليصل على استمرار مرور التيار إلى الحمل، عدد نبضات المفرج يساوي ثلاثة نبضات، وتعطى القيمة المتوسطة لجهد الحمل بالعلاقة التالية:-

$$V_{dc} = \frac{3}{2\pi} \int_{\frac{\pi}{6}+\alpha}^{\frac{7\pi}{6}} v_{ac} d\omega t = \frac{3}{2\pi} \int_{\frac{\pi}{6}+\alpha}^{\frac{7\pi}{6}} \sqrt{3}V_m \sin(\omega t - \frac{\pi}{6}) d\omega t$$

$$= \frac{3\sqrt{3}V_m}{2\pi} [1 + \cos \alpha] \quad (4.91)$$

تكون للقيمة المتوسطة للتيار المار من خلال الثايروستور تساوي:-

$$I_{T(av)} = \frac{I_{dc}}{3} \quad (4.92)$$

تكون القيمة الفعالة للتيار المار من خلال الثايروستور تساوي:-

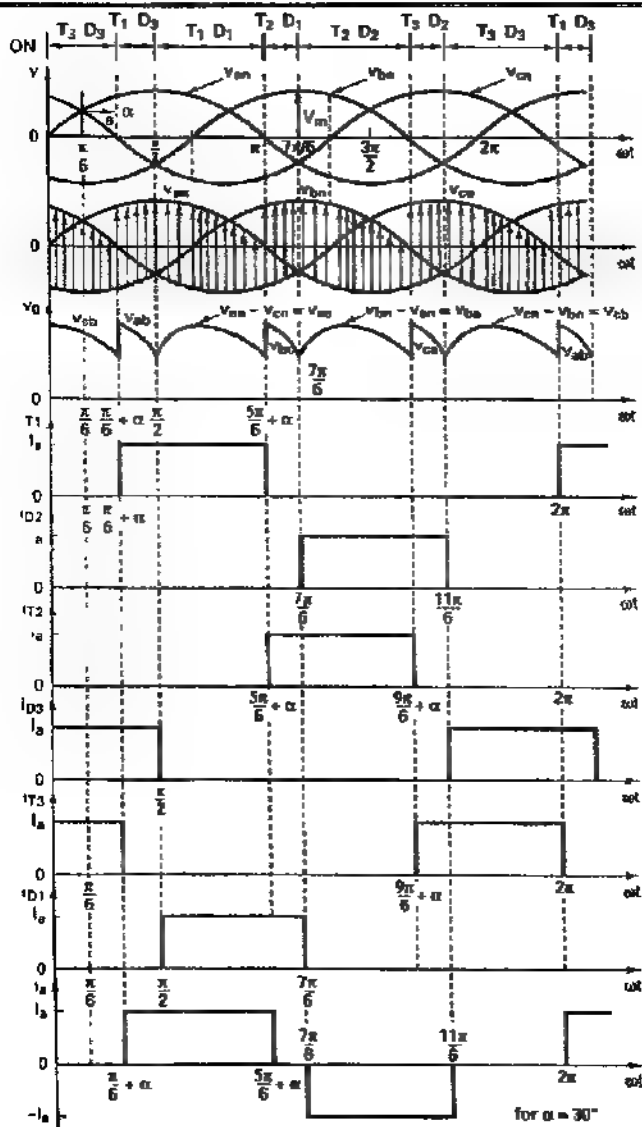
$$I_{T(rms)} = \frac{I_{dc}}{\sqrt{3}} \quad (4.93)$$

إن القيمة الفعالة لجهد الخرج تعطى بالعلاقة الآتية:-

$$V_{rms} = \sqrt{\frac{3}{2\pi} \int_{\frac{\pi}{6}+\alpha}^{\frac{7\pi}{6}} 3V_m^2 \sin^2(\omega t - \frac{\pi}{6}) d\omega t}$$

$$= \sqrt{3}V_m \sqrt{\frac{3}{4\pi} \left[\pi - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right]} \quad (4.94)$$

والشكل (٤-٥٧) يبين شكل موجة جهد الخرج والتيارات لدائرة مقوم محكوم نصلي من أجل زاوية فذح $(\alpha = 30^\circ)$.



الشكل (٥٧-٤)

شكل موجة جهد الخرج والتيارات لدائرة مقوم مضبوط نصفى عند $(\alpha = 30^\circ)$.

في الدائرة المبينة في الشكل (٥٨-٤) وعلى اعتبار أن زاوية القدح تقاس من نقطة تقاطع جهد الخط (v_{AB}) مع جهد الخط (v_{CB}). فإن فترات التوصيل للثايرستورات والديودات الموصولة في الدائرة تعطى بالشكل التالي:-

$$SCR_1 \rightarrow \alpha \rightarrow 120^\circ + \alpha$$

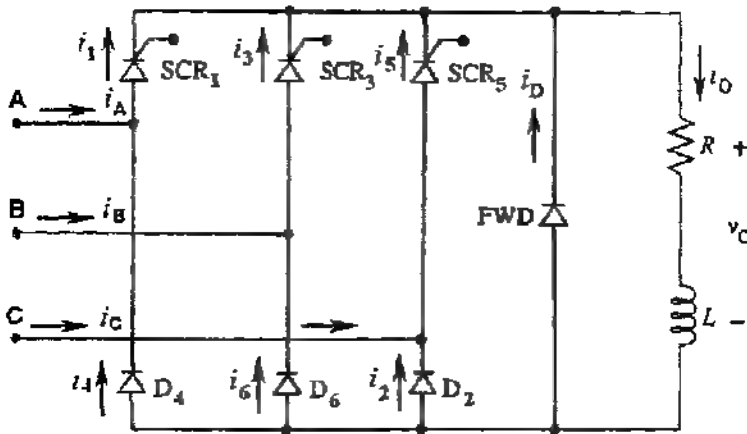
$$SCR_3 \rightarrow 120^\circ + \alpha \rightarrow 240^\circ + \alpha$$

$$SCR_5 \rightarrow 240^\circ + \alpha \rightarrow 360^\circ + \alpha$$

$$D_2 \rightarrow 60^\circ + \alpha \rightarrow 180^\circ$$

$$D_4 \rightarrow 180^\circ \rightarrow 300^\circ$$

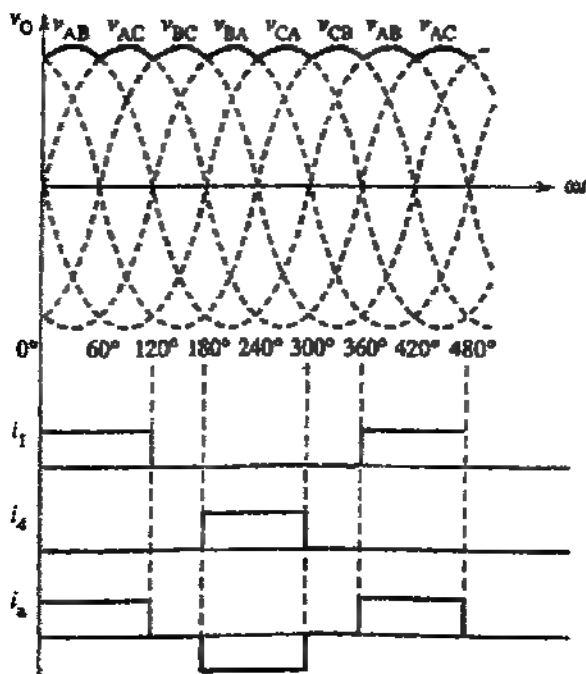
$$D_6 \rightarrow 300^\circ + \alpha \rightarrow 60^\circ + \alpha$$



الشكل (٥٨-٤)

مقوم محكوم نصفى بحمل حثي مادي مع ديود الانطلاق الحر

الشكل (٥٩-٤) يبين شكل موجة الجهد والتيار لمقوم محكوم نصفى بحمل حثي مادي من أجل زلوية قدح $(\alpha = 0)$.

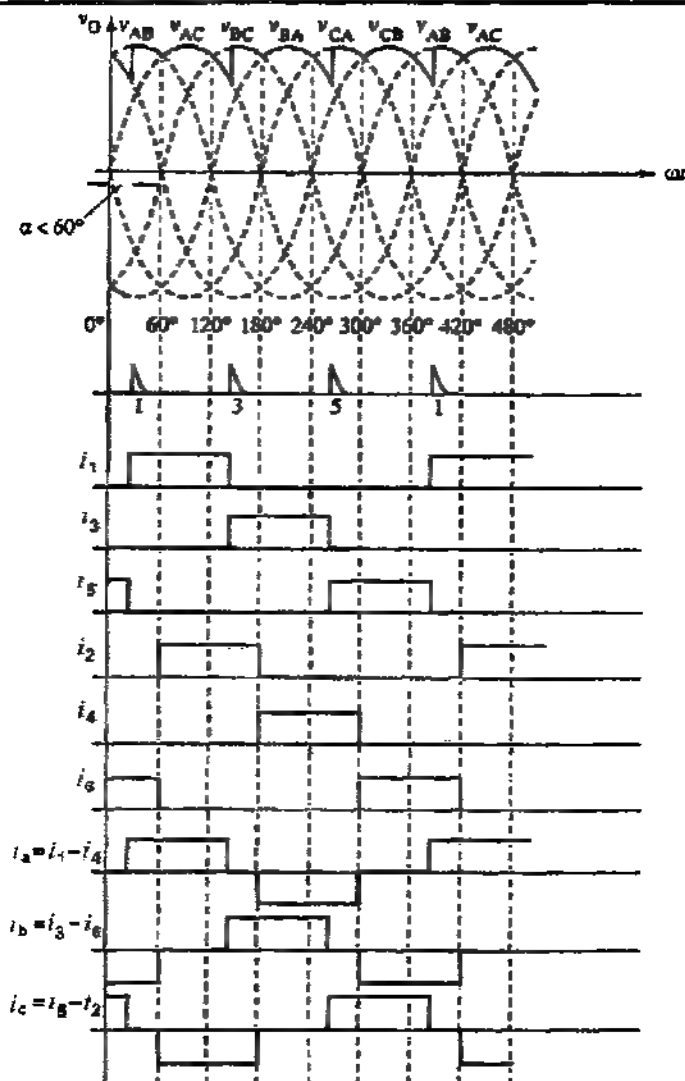


الشكل (٤ ٥٩)

شكل موجة الجهد والتيار لمقوم محكوم نصفى بحمل حثي مادي وزاوية قدح $(\alpha = 0)$

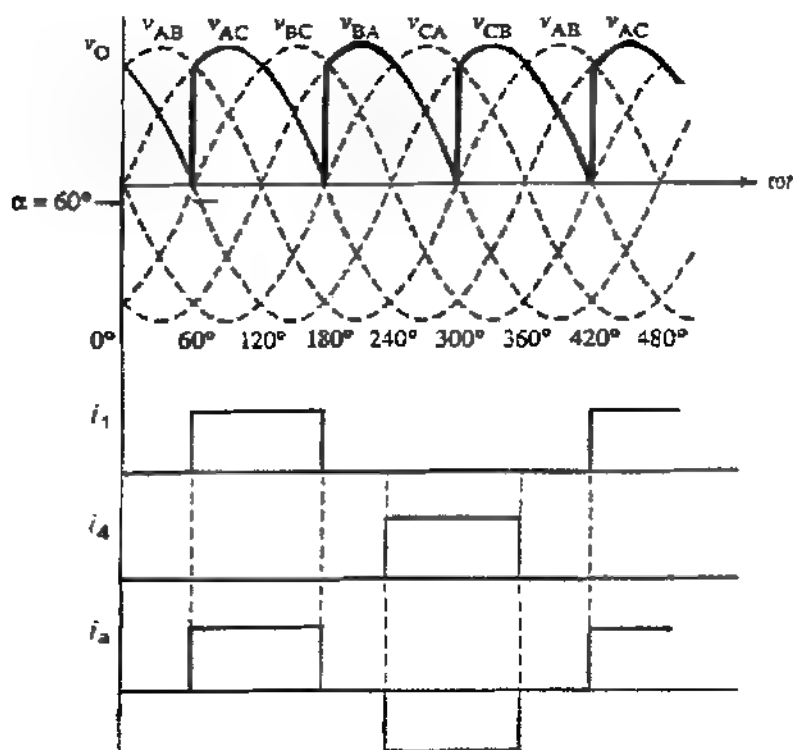
والشكل (٦٠-٤) يبين شكل موجة الجهد والتيار لمقوم محكوم نصفى بحمل حثي مادي من أجل زلوية قدح $(\alpha = 20^\circ)$.

والشكل (٦١-٤) يبين شكل موجة الجهد والتيار لمقوم محكوم نصفى بحمل حثي مادي من أجل زلوية قدح $(\alpha = 60^\circ)$.



الشكل (٦٠-٤)

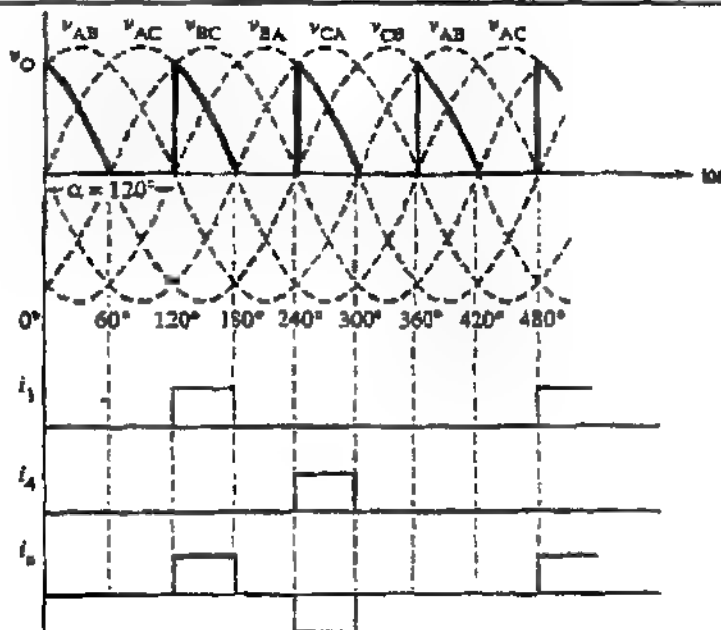
شكل موجة الجهد والتيار لمقوم محكوم نصفى بجعل حثي مادي وزاوية قرح ($\alpha = 20^\circ$)



الشكل (٦١-٤)

شكل موجة الجهد والتيار لمقوم محكوم نصفى يعمل حثي مادي وزاوية قدح ($\alpha = 60^\circ$)

والشكل (٦٢-٩) يبين شكل موجة الجهد والتيار لمقوم محكوم نصفى يعمل حثي مادي من اجل زاوية قدح ($\alpha = 120^\circ$) .



الشكل (٤-٦٢)

شكل موجة الجهد والتيار لمقوم محكوم نصفى بحمل مادي وزاوية قدح ($\alpha = 120^\circ$)

مثال (٤-١٤): - مقوم محكوم ثلاثي الطور نصفى، يُغذى من مصدر جهد ثلاثي الطور، جهد الخط يساوي (208 V) ذو حمل مادي قيمته ($R = 10\ \Omega$). إذا كان المطلوب الحصول على قيمة متوسطة لجهد التخرج تساوي (50%) من القيمة العظمى لجهد التخرج المطلوب حساب القيم التالية:-

- ١- زاوية القدح اللازمة لتحقيق هذا الشرط.
- ٢- القيمة للمتوسطة والقيمة الفعالة لتيار التخرج.
- ٣- للقيمة المتوسطة والقيمة الفعالة لتيار الثايرستور.
- ٤- مردود التقويم.

٥- معامل الاستخدام.

٦- معامل القدرة لدائرة الدخل.

الحل:-

$$V_{ph} = \frac{V_L}{\sqrt{3}} = \frac{208}{\sqrt{3}} = 120.1 \text{ V}$$

$$V_m = \sqrt{2} V_{ph} = 169.83 \text{ V}$$

$$V_{dm} = \frac{3\sqrt{3}V_m}{\pi} = \frac{3\sqrt{3} \times 169.83}{\pi} = 280.9 \text{ V}$$

$$V_{dc} = 0.5 V_{dm} = 0.5 \times 280.9 = 140.45 \text{ V}$$

من أجل $\left(\alpha \geq \frac{\pi}{3}\right)$ فإن:-

$$V_n \leq \frac{1 + \cos \frac{\pi}{3}}{2} = 75\%$$

من أجل حمل مادي وجهد خرج (50%) من القيمة العظمى فإن الجهد يكون غير مستمر.

$$V_n = 0.5(1 + \cos \alpha) \Rightarrow 0.5 = 0.5(1 + \cos \alpha) \Rightarrow \alpha = 90^\circ$$

$$I_{dc} = \frac{V_{dc}}{R} = \frac{140.45}{10} = 14.05 \text{ A}$$

$$V_{rms} = \sqrt{3} V_m \sqrt{\frac{3}{4\pi} \left(\pi - \frac{\pi}{2} + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right)}$$

$$= \sqrt{3} \times 169.83 \sqrt{\frac{3}{4\pi} \left[\pi - \frac{\pi}{2} + \frac{\sin \pi}{2} \right]} = 180.13 \text{ V}$$

$$I_{rms} = \frac{V_{rms}}{R} = \frac{180.13}{10} = 18.01 \text{ A}$$

٣- القيمة للمتوسطة والقيمة الفعالة لتيار الثايرستور:-

$$I_{DT} = \frac{I_{dc}}{3} = \frac{14.05}{3} = 4.68A$$

$$I_{RT} = \frac{I_{rms}}{\sqrt{3}} = \frac{18.01}{\sqrt{3}} = 10.4A$$

-٤

$$\eta = \frac{P_{dc}}{P_{ac}} = \frac{140.45 \times 14.05}{180.13 \times 18.01} = 0.608 = 60.8\%$$

٥- حيث أن الثايرستور يوصل الى $\left(\frac{2\pi}{3}\right)$ فإن القيمة للمتوسطة لتيار الخط

للمدخل:-

$$I_{SLinc} = I_{rms} \sqrt{\frac{2}{3}} = 14.71A$$

$$P_{VA} = 3V_{ph} I_{ph} = 3 \times 120.1 \times 14.71 = 5300W$$

$$TUF = \frac{P_{dc}}{P_{VA}} = \frac{140.45 \times 14.05}{5300} = 0.372$$

٦- القدرة على المخرج:-

$$P_o = I_{rms}^2 R = (18.01)^2 \times 10 = 3243.6W$$

$$PF = \frac{3243.6}{5300} = 0.612(Logging)$$

وهو أفضل من معامل القدرة لمقوم محكوم أحادي للطور نصف موجة .

الفترة من $(180^\circ \leftarrow 300^\circ)$ فإن (SCR_4) يوصل النقطة (2) مع الطور (4).
وخلال الفترة من $(300^\circ \leftarrow 420^\circ)$ فإن (SCR_6) يوصل النقطة (2) مع الطور
(B). خلال الفترة من $(60^\circ \leftarrow 180^\circ)$ فإن (SCR_2) يوصل النقطة (2) مع الطور
(C). ويكون الجهد (V_{2N}) هو القيمة العظمى السالبة لجهود الأطوار
 (V_{AN}, V_{BN}, V_{CN}) .

ويكون جهد الخرج (V_{out}) على الحمل هو مجموع الجهد على كل من المجموعتين
الموجبة والسالبة.

$$V_{out} = V_{12} = V_{1N} - V_{2N} \quad (4-95)$$

٧-٢-٠) ينحصر النتائج السابقة:-

الزاوية	A	C	AC
120 - 180°	B	C	BC
180 - 240°	B	A	BA
240 - 300°	C	A	CA
300 - 360°	C	B	CB
360 - 420°	A	B	AB

الجدول (٧-٤)

للمقوم المحكوم ثلاثي الطور موجة كاملة يكون شكل موجة الخرج يتألف
من ستة نبضات لجهد الخط. وتردد موجة الخرج يساوي ستة أضعاف تردد موجة
الدخل $(6f_s)$. القيمة المتوسطة لجهد الحمل تساوي ضعف القيمة المتوسطة لجهد
الخرج لداثرة التقويم المحكوم ثلاثي الطور نصف موجة. ففترة التوصيل لكل

ثايرستور تساوي (120°). يكون هنالك ثايرستورين على الأقل في حالة التوصيل في نفس الفترة الزمنية. للقيمة العظمى لجهد الانحياز العكسي للثايرستور يساوي $(PIV = V_{LM} = \sqrt{3} V_m)$.

إذا كان تتابع الأطوار الثلاثة هو (ABC) فإن تتابع القدح للثايرستورات هو $(1+2, 2+3, 3+4, 4+5, 5+6, 6+1)$ وكل ثايرستور يوصل لفترة (60°) في كل جزء. والشكل (٤-٦٤) يبين موجة الدخل (جهد للطور) وشكل موجة الخرج للثايرستورات وشكل موجة التيارات في حال كون $(\alpha = 0)$. يمكن تحديد التيارات في كل ثايرستور من الجدول رقم (٧).

وتعطي تيارات الخطوط بالعلاقات التالية :-

$$i_A = i_1 - i_4$$

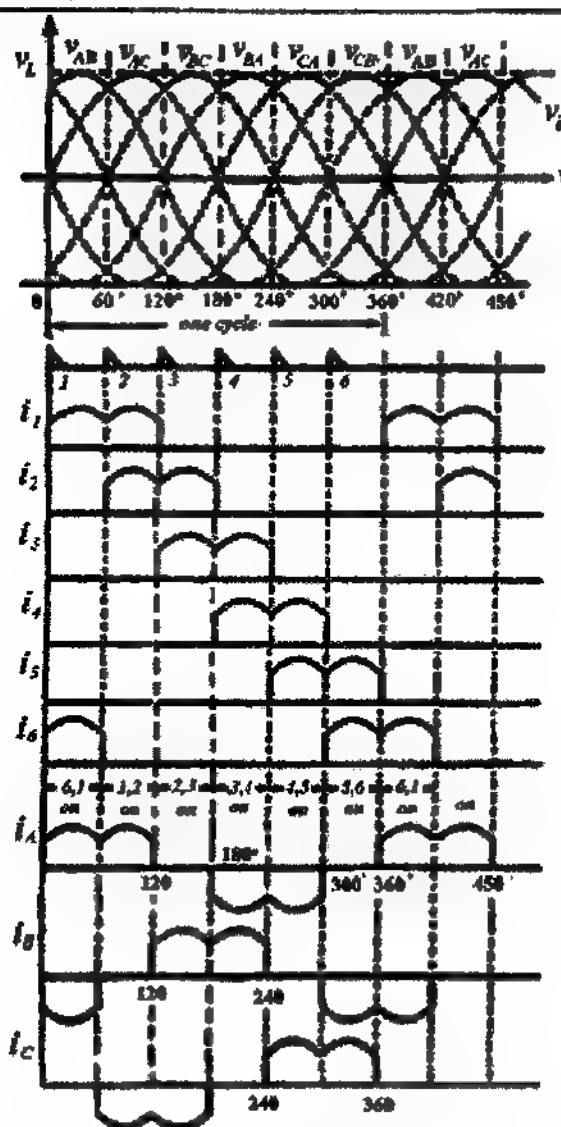
$$i_B = i_3 - i_6$$

$$i_C = i_5 - i_2 \quad (4-96)$$

وبالتالي يمكن تأخير توصيل الثايرستور بزاوية قدح (α) مقاسة من نقطة التوصيل الطبيعية للتوصيل. وبالتالي يمكن تقليل القيمة المتوسطة لجهد الحمل.

جهد الانحياز العكسي على كل ثايرستور يحدد بسهولة اعتماداً على الجدول (٤-٣). كمثال نأخذ جهد الانحياز العكسي على الثايرستور (SCR_1) . في البداية نلاحظ أن جهد الثايرستور (V_{SCR_1}) هو (V_{A1}) . لذلك خلال الفترة من $(0 \leftarrow 120^\circ)$ فإن $(V_{A1} = 0)$ حيث أن (SCR_1) يكون في حالة توصيل، وخلال الفترة من $(120^\circ \leftarrow 240^\circ)$ يكون (SCR_1) في حالة عدم توصيل وبالتالي فإن $(V_{A1} = V_{AB})$ حيث إن النقطة (١) توصل مع الطور (B).

وخلال الفترة من $(240^\circ \leftarrow 360^\circ)$ يكون (SCR_1) في حالة عدم توصيل وبالتالي فإن $(V_{A1} = V_{AC})$ حيث إن النقطة (١) توصل مع الطور (C). والنتائج لجميع الأطوار مبينة في الجدول (٤-٣).



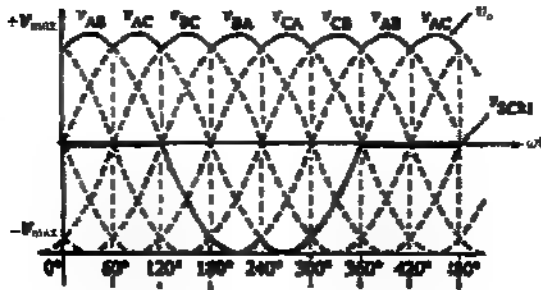
الشكل (٦١-٤)

شكل موجة النحل وموجة الخرج للثايرستورات وموجة التيارات عند $(\alpha = 0)$

والشكل (٤-٦٥) يبين جهد الانحياز العكسي للثايرستور (SCR_1) من أجل زاوية قدح ($\alpha = 0$). وكما هو واضح من الشكل فإن القيمة العظمى لجهد الانحياز العكسي للثايرستور ($PIV = V_{Lm} = \sqrt{3} V_m$) ويجدر الملاحظة كذلك أن الثايرستور يجب أن يتحمل جهد الانحياز الأمامي المطبق، حيث أن القيمة العظمى لهذا الجهد تعتمد على قيمة زاوية القدح.

Interval	V_{SCR1}	V_{SCR3}	V_{SCR5}	V_{SCR4}	V_{SCR6}	V_{SCR2}
$0 - 60^\circ$	0	BA	CA	BA	0	BC
$60 - 120^\circ$	0	BA	CA	CA	CB	0
$120 - 180^\circ$	AB	0	CB	CA	CB	0
$180 - 240^\circ$	AB	0	CB	0	AB	AC
$240 - 300^\circ$	AC	BC	0	0	AB	AC
$300 - 360^\circ$	AC	BC	0	BA	0	BC

جدول (٤-٦٥)

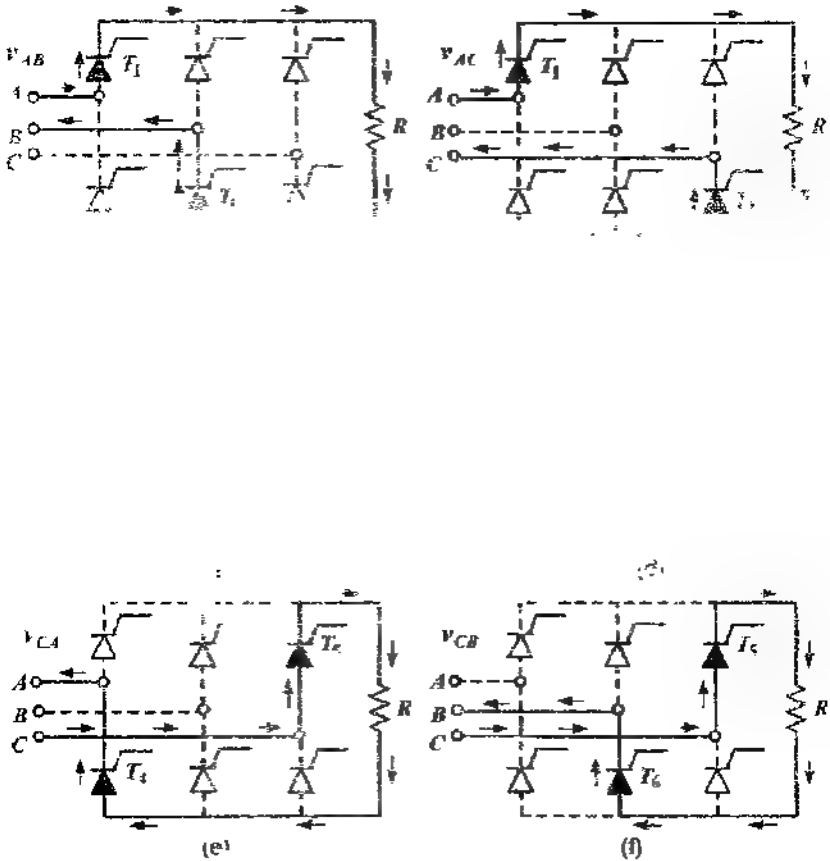


الشكل (٤-٦٥)

جهد الانحياز العكسي للثايرستور (SCR_1) من أجل زاوية قدح ($\alpha = 0$).

وكما كانت زاوية القدح أكبر يجب أن يتحمل الثايرستور جهد انحياز أمامي كبير. بيان طريقة توصيل الثايرستورات للمقوم المحكوم ثلاثي الطور موجة كاملة

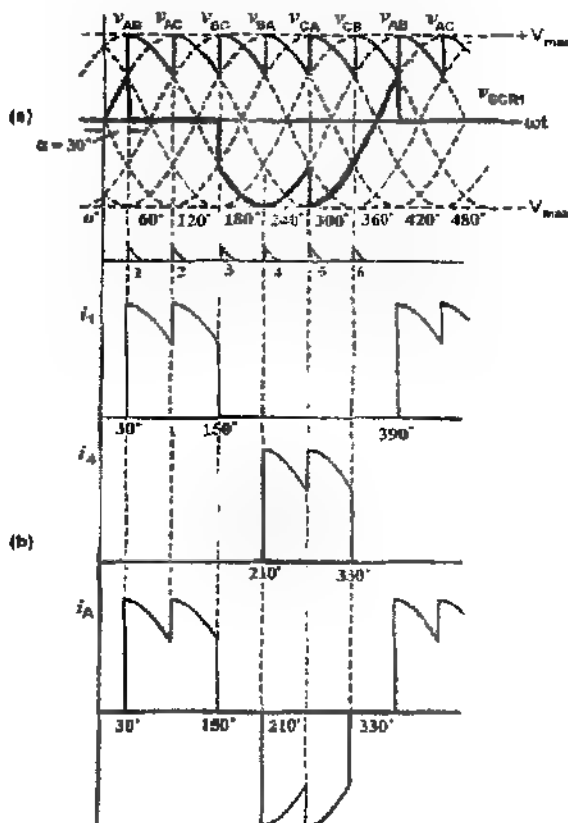
من أجل زاوية قدح ($\alpha = 0$). يمثل الشكل (٤-٦٦) تتابع الأطوار مع تتابع عمل الثايرستورات في كل طور.



الشكل (٤-٦٦)

تتابع لأطوار مع تتابع عمل الثايرستورات في كل طور

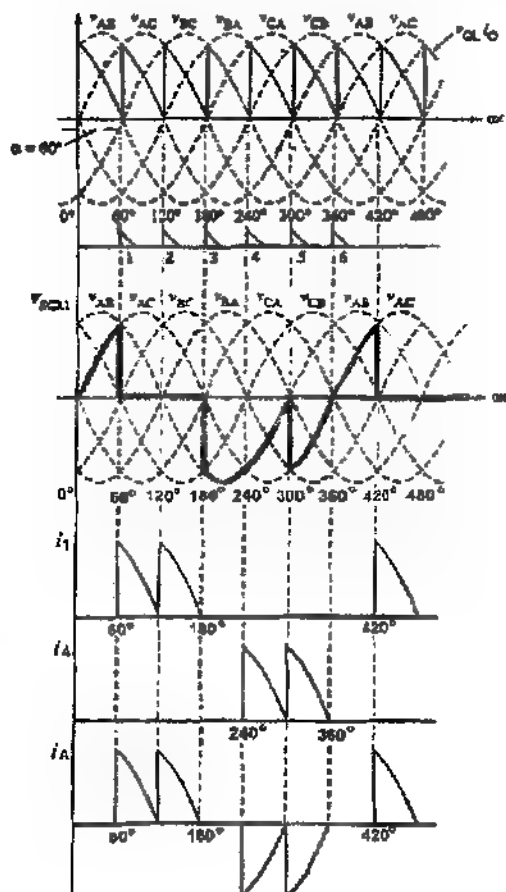
يبين الشكل (٤-٦٧) شكل موجة جهد الخرج وجهد الانحياز العكسي للثايرستور (SCR_1) والتيارات (i_1, i_A, i_A) لمقوم محكوم ثلاثي الطور موجة كاملة بحمل مادي عند زاوية فداح $(\alpha = 30^\circ)$.



الشكل (٤-٦٧)

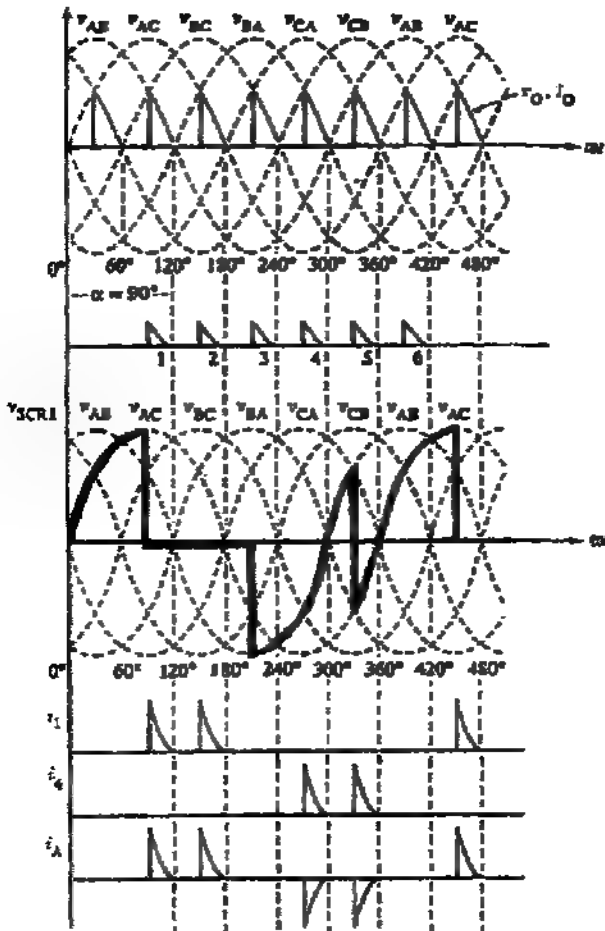
شكل موجة جهد الخرج وجهد الانحياز العكسي للثايرستور والتيارات عند $(\alpha = 30^\circ)$

يبين الشكلين (٦٨-٤) و (٦٩-٤) شكل موجة جهد الخرج وجهد الاتحياز للعكسي للثايرستور (SCR_1) والتيارات (i_1, i_2, i_3) لمقوم محكوم ثلاثي الطور موجة كاملة بحمل مادي من اجل زاويا قدح ($\alpha = 60^\circ, 90^\circ$).



الشكل (٦٩-٤)

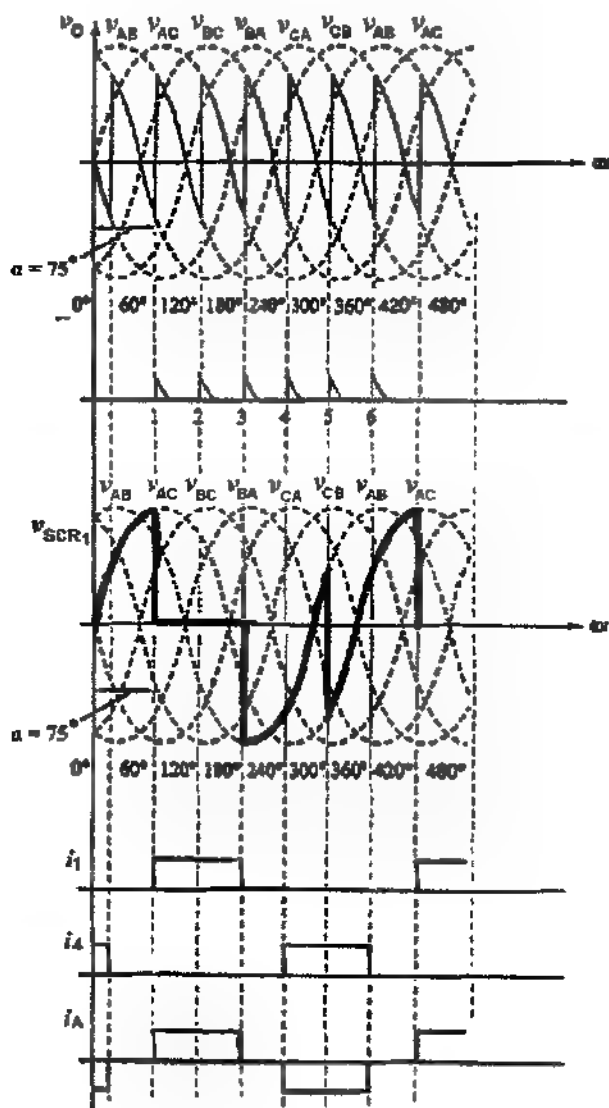
شكل موجة الخرج للتيارات عند ($\alpha = 60$)



الشكل (٤ - ٦٩ - ب)

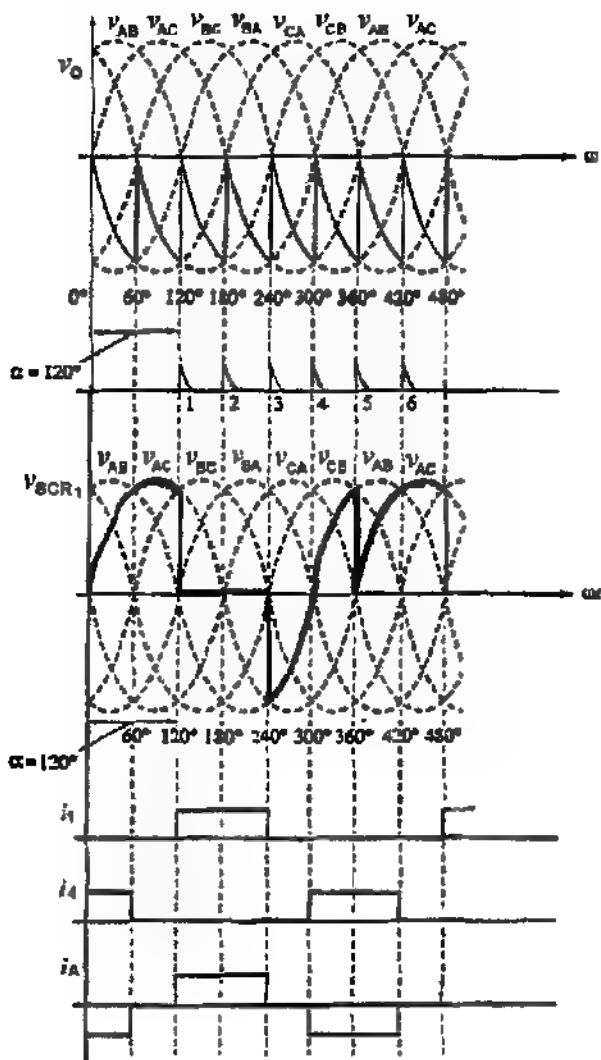
شكل موجة الخرج للثايرلات عند $(\alpha = 90^\circ)$

يبين الشكل (٤ - ٧٠) شكل موجة جهد الخرج وجهد الاتحياز العكسي للثايرستور (SCR_1) والتيارات (i_1, i_4, i_3) ، المقوم محكوم ثلاثي الطور موجة كاملة بحمل حتى كبير من أجل زوايا فادح $(\alpha = 75^\circ, 120^\circ)$.



الشكل (١-٧٠ - ١)

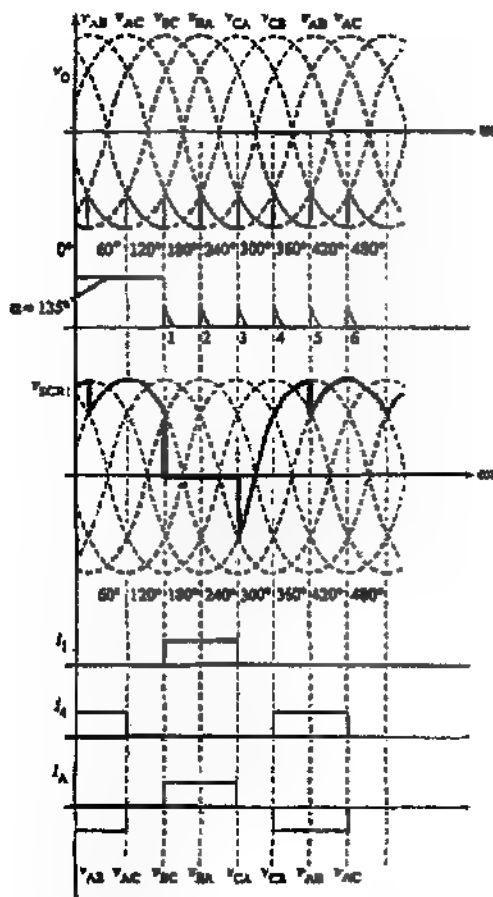
شكل موجة الخرج للتيارات عند $(\alpha = 75^\circ)$



الشكل (١-٧٠-ب)

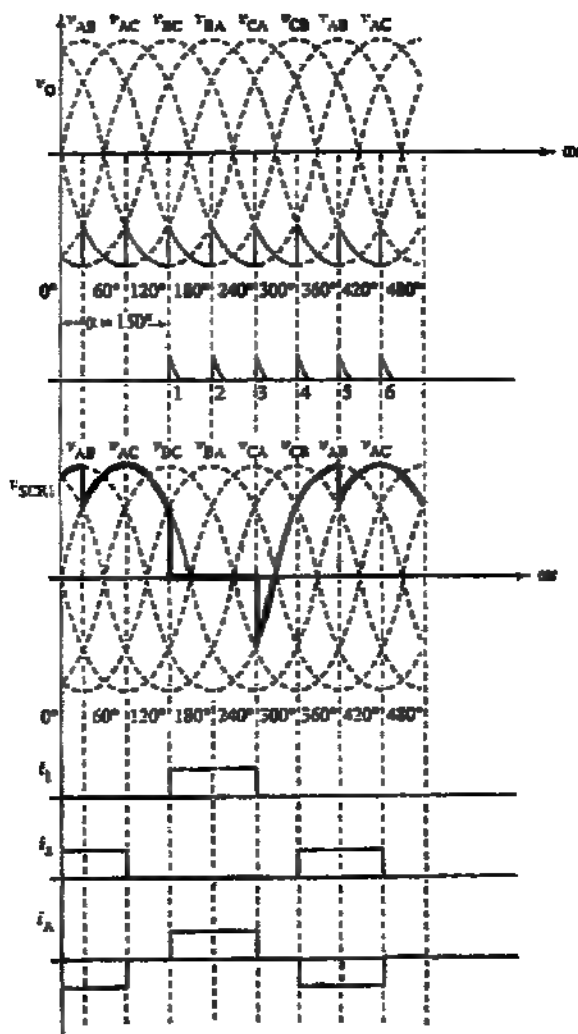
شكل موجة الخرج للتيارات عند $(\alpha = 120)$

يبين الشكل (٧١-٤) شكل موجة جهد الحرج وجهد الانحياز العكسي للثايرستور (SCR_1) والتيارات (i_1, i_2, i_3) لمقوم محكوم ثلاثي الطور موجة كاملة بحمل حثي كبير من اجل زاوية قدح $(\alpha = 135^\circ, 150^\circ)$.



الشكل (٧١-٤) (١-٧١)

شكل موجة الخرج للتيارات عند $(\alpha = 135^\circ)$



الشكل (٤ - ٧١ ب)

شكل موجة الخرج للتيارات عند $(\alpha = 150)$

مبدأ العمل:-

لشرح مبدأ العمل لمقوم محكوم ثلاثي الطور موجة كاملة، أنظر أولاً إلى الشكل (٤ ٧٢) الذي يبين دائرة وشكل الموجة على الحمل لمقوم محكوم ثلاثي الطور موجة كاملة مع حمل حتى ذو قيمة كبيرة. عندما تكون زاوية القدح تساوي $\left(\omega t = \frac{\pi}{6} + \alpha\right)$ يكون التأثير وستور (T_6) في حالة توصيل سابقاً، والتأثير وستور (T_1) يكون مغلقاً، خلال الفترة الزمنية $\left(\frac{\pi}{6} + \alpha \leq \omega t \leq \frac{\pi}{2} + \alpha\right)$ يظهر جهد الخط (v_m) على أطراف التأثير وستورين (T_1, T_6) في حالة توصيل ويظهر جهد الخط (v_m) على أطراف الحمل. عند الزاوية $\left(\omega t = \frac{\pi}{2} + \alpha\right)$ التأثير وستور (T_2) يُقدح وللتأثير وستور (T_6) مباشرةً يصبح عليه جهد انحياز عكسي وبالتالي يتم إطفاءه. خلال الفترة $\left(\frac{\pi}{2} + \alpha \leq \omega t \leq \frac{5\pi}{6} + \alpha\right)$ يكون كلا من التأثير وستورين (T_2, T_1) في حالة توصيل ويظهر جهد الخط (v_m) على أطراف العمل.

وأذا تم ترقيم التأثير وستورات حسب الشكل (٤-٧٢)، فإن تتابع التوصيل للتأثير وستورات يكون على الشكل التالي (١-٦، ١-٢، ٢-٣، ٣-٤، ٤-٥، ٥-٦). إذا كان جهد الطور الأول هو الجهد الأساسي فإن علاقات الجهود الأخرى تكون منسوبة إلى هذا الجهد الأساسي وتعطى بالعلاقات التالية:-

$$V_m = V_m \sin \omega t$$

$$V_m = V_m \sin\left(\omega t - \frac{2\pi}{3}\right)$$

$$V_m = V_m \sin\left(\omega t + \frac{2\pi}{3}\right)$$

وتكون جهود الفط على النحو الآتي:-

$$V_{ab} = V_{an} - V_{bn} = \sqrt{3}V_m \sin(\omega t + \frac{\pi}{6})$$

$$V_{bc} = V_{bn} - V_{cn} = \sqrt{3}V_m \sin(\omega t - \frac{\pi}{2})$$

$$V_{ca} = V_{cn} - V_{an} = \sqrt{3}V_m \sin(\omega t + \frac{\pi}{2})$$

القيمة المتوسطة لجهد الحمل تحسب من العلاقات التالية:-

$$V_{dc} = \frac{6}{2\pi} \int_{\frac{\pi}{6}+\alpha}^{\frac{\pi}{2}+\alpha} v_{ab} d\omega t$$

$$= \frac{3}{\pi} \int \sqrt{3} V_m \sin(\omega t + \frac{\pi}{6}) d\omega t = \frac{3\sqrt{3}}{\pi} V_m \cos \alpha \quad (4.97)$$

القيمة العظمى للقيمة المتوسطة لجهد الحمل عندما $(\alpha = 0)$ تعطى بالعلاقة التالية:-

$$V_{dm} = \frac{3\sqrt{3}}{\pi} V_m \quad (4.98)$$

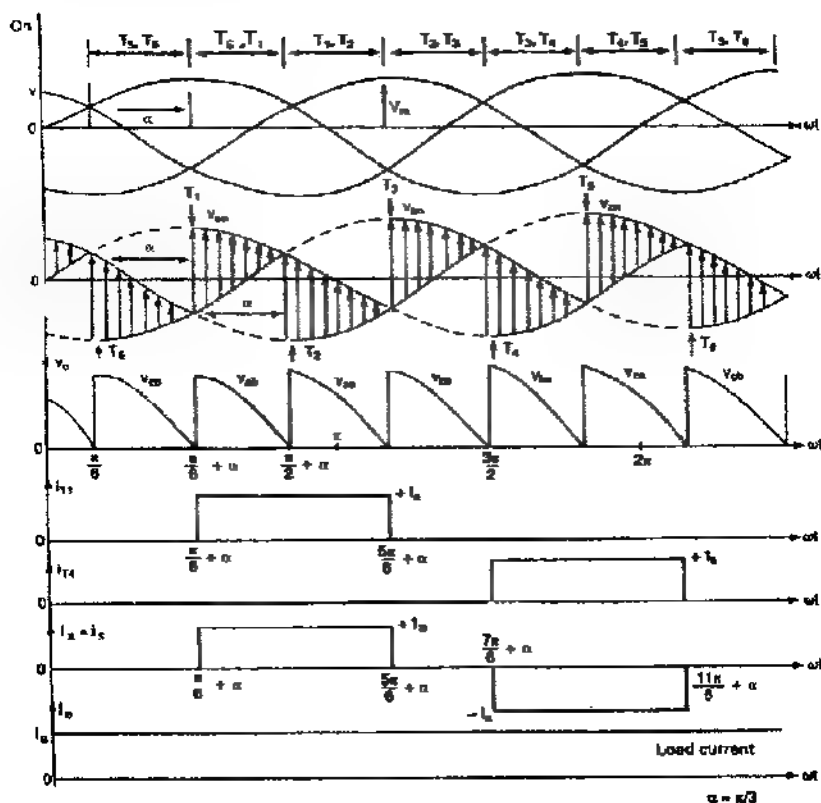
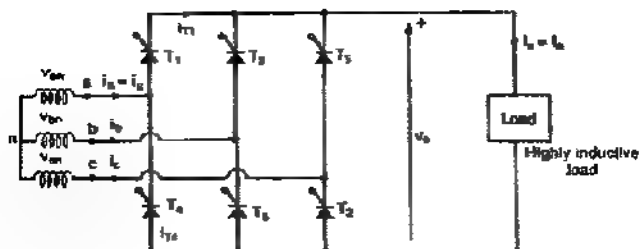
نسبة القيمة المتوسطة إلى القيمة العظمى للقيمة المتوسطة تسمى بالقيمة الاسمية لفولطية المخرج (Normalized Average Output Voltage):-

$$V_n = \frac{V_{dc}}{V_{dm}} = \cos \alpha \quad (4.99)$$

القيمة الفعالة لجهد الحمل تعطى بالعلاقة التالية:-

$$V_R = \sqrt{\frac{6}{2\pi} \int_{\frac{\pi}{6}+\alpha}^{\frac{\pi}{2}+\alpha} 3V_m^2 \sin^2\left(\omega t + \frac{\pi}{6}\right) d\omega t}$$

$$= \sqrt{3}V_m \sqrt{\frac{1}{2} + \frac{3\sqrt{3}}{4} \cos 2\alpha} \quad (4.100)$$



الشكل (٤ ٧٧)

شكل الموجة على الحمل لمقوم محكوم ثلاثي الطور موجة كاملة مع حمل خفي كبير

مثال (٤-١٥) :- مقوم محكوم ثلاثي الطور موجة كاملة يعمل من خلال جهد ثلاثي الطور موصول بشكل نجمي له جهد خط (208V) وتردد (60Hz) وبحمل مسادي ($R = 10\Omega$). إذا كان المطلوب هو الحصول على قيمة متوسطة لجهد الحمل تساوي (50%) من القيمة العظمى للقيمة المتوسطة لجهد الحمل المطلوب حساب القيم التالية:-

- ١- زلوية القدح اللازمة للثايرستورات.
- ٢- للقيمة المتوسطة والقيمة الفعالة لتيار الحمل.
- ٣- للقيمة للمتوسطة والقيمة الفعالة لتيار الثايرستور .
- ٤- مردود التقويم .
- ٥- معامل الاستخدام.
- ٦- معامل القدرة لدائرة الدخل.

الحل:-

$$V_{ph} = \frac{V_L}{\sqrt{3}} = \frac{208}{\sqrt{3}} = 120.1V$$

$$V_m = \sqrt{2}V_{ph} = 169.83 V$$

$$V_n = 0.5 = \frac{V_{dc}}{V_{dm}} = \cos \alpha \Rightarrow \alpha = \cos^{-1}(0.5) = 60^\circ = \frac{\pi}{3} \quad -١$$

$$V_{dm} = \frac{3\sqrt{3}V_m}{\pi} = \frac{3\sqrt{3} \times 169.83}{\pi} = 280.9V$$

$$V_{dc} = 50\% V_{dm} = 0.5V_{dm} = 0.5 \times 280.9 = 140.45 V \quad -٢$$

$$I_{dc} = \frac{V_{dc}}{R} = \frac{140.45}{10} = 14.05A$$

$$V_{rms} = \sqrt{3}V_m \sqrt{\frac{1}{2} + \frac{3\sqrt{3}}{4} \cos(2\alpha)} = \sqrt{3} \times 169.83 \sqrt{\frac{1}{2} + \frac{3\sqrt{3}}{4} \cos 120} = 159.29V$$

$$I_{rms} = \frac{V_{rms}}{R} = \frac{159.29}{10} = 15.93A$$

$$I_{DT} = \frac{I_{dc}}{3} = \frac{14.05}{3} = 4.68 A \quad \text{٣- القيمة المتوسطة لتيار الثايرستور:-}$$

$$I_{RT} = \frac{I_{rms}}{\sqrt{2}} = I_{rms} \sqrt{\frac{2}{6}} = 9.2 A \quad \text{القيمة الفعالة لتيار الثايرستور:-}$$

$$\eta = \frac{P_{dc}}{P_{ac}} = \frac{140.45 \times 14.05}{159.29 \times 15.93} = 0.778 = 77.8\% \quad \text{٤- مردود التقويم:-}$$

٥- القيمة الفعالة لتيار الخط الثانوي للمحول (تيار ثايرستورين):-

$$I_s = \frac{I_{rms}}{\sqrt{4}} = I_{rms} \sqrt{\frac{2}{3}} = 15.93 \sqrt{\frac{2}{3}} = 13 A$$

$$P_{VA} = 3V_s I_s = 3 \times 120.1 \times 13 = 4683 VA$$

$$TUF = \frac{P_{dc}}{P_{VA}} = \frac{140.45 \times 14.05}{4683.9} = 0.421 = 42.1\% \quad \text{معامل الاستخدام:-}$$

$$P_g = I_{rms}^2 R = (15.93)^2 \times 10 = 2537.6 W \quad \text{٦- القدرة الفعالة:-}$$

$$PF = \frac{P_g}{P_{VA}} = \frac{2537.6}{4683} = 0.542 (Lagging) \quad \text{معامل القدرة لدائرة الدخول:-}$$

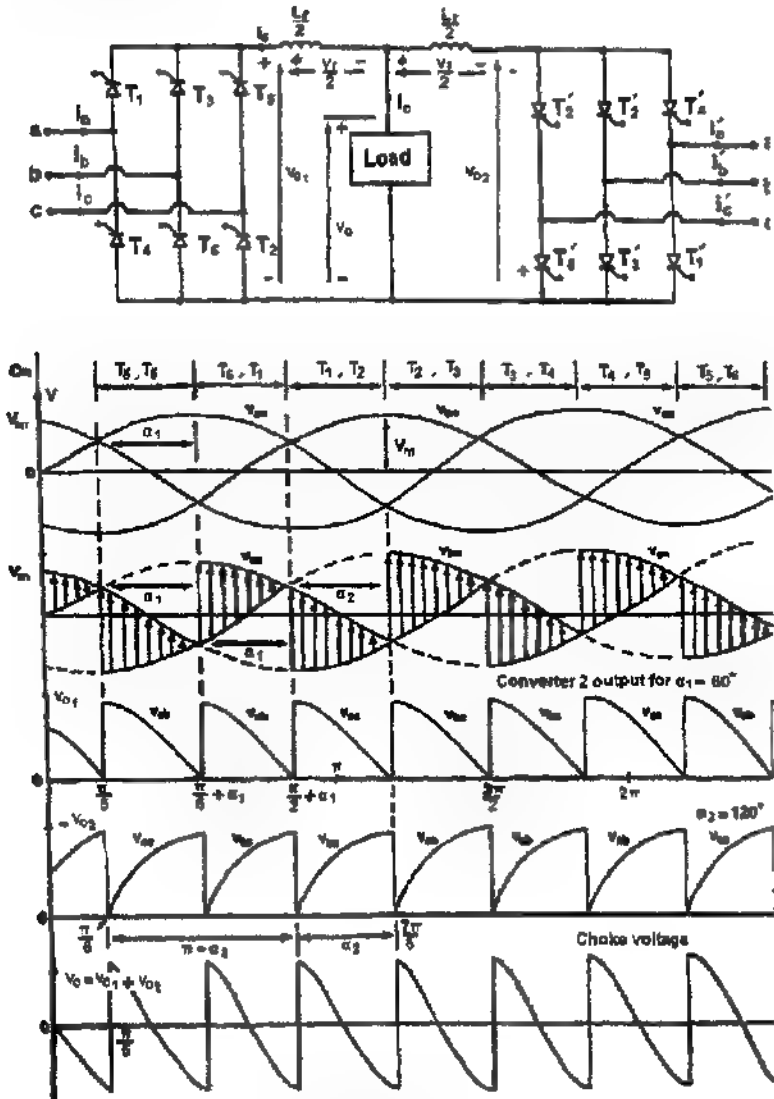
ملاحظة:- نلاحظ إن معامل القدرة أقل منه عند استخدام مقوم محكوم ثلاثي الطور نصف موجة. الطور نصفني واكبر منه عند استخدام مقوم محكوم ثلاثي الطور نصف موجة.

٤-٢-٦- المقوم المحكوم ثلاثي الطور مضاعف

Three-Phase Dual Converters

ويستخدم للتحكم بسرعة المحركات ضمن مناطق العمل الأربعة ويستخدم

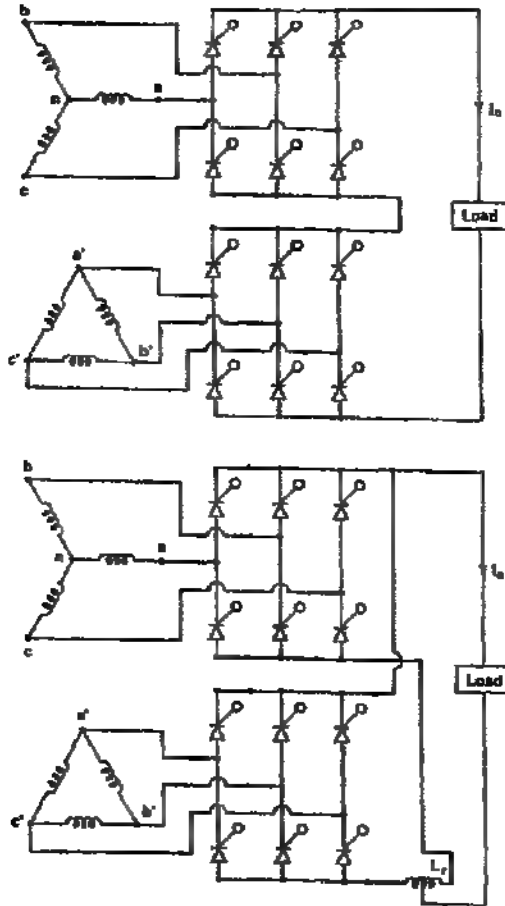
في التطبيقات ذات القدرات بحدود (2000KW). ويتألف من مقومين محكومين ثلاثي الطور موجة كاملة موصولين بشكل متعاكس. الملف (Lr) للتقليل من التيارات للدوارة، $(\alpha_2 = \pi - \alpha_1)$ ، والشكل (٤-٧٣) يبين دائرة وشكل الموجة على الحمل لهذا النوع من المقومات المحكومة.



الشكل (٧٣-٤)

دائرة وشكل الموجة على الحمل لمقوم مضاعف ثلاثي الطور

يمكن وصل أكثر من مقوم محكوم ثلاثي الطور مع بعضها البعض كما هو مبين بالشكل (٧٤-٤).



الشكل (٧٤-٤)

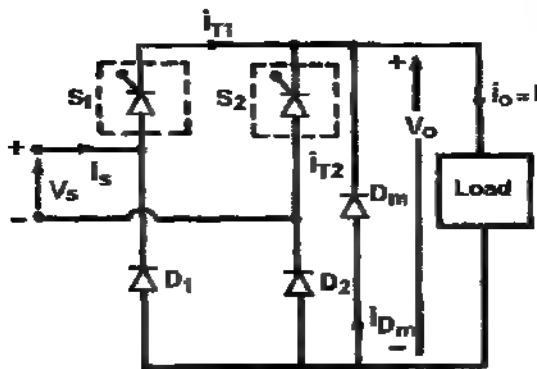
وصل أكثر من مقوم محكوم ثلاثي الطور مع بعضها البعض

٤-٢-٧- تحسين معاملات القدرة لمحولات القدرة

معامل القدرة في دوائر التقويم المحكومة يعتمد بشكل أساسي على زاوية القدح (α) للثايروستورات المستخدمة في تلك المقومات المحكومة. ويكون معامل القدرة منخفض في الدوائر التي يكون جهد الخرج لها منخفض وهذه المقومات المحكومة تحتوي على توافقيات غير التوافقيات الأساسية في دوائر الحمل. التحويل القسري يمكن أن يحسن من معامل القدرة ويعمل على تقليل (تخفيض) التوافقيات. طرق التحويل القسري المستخدمة في محولات القدرة يمكن تصنيفها إلى ما يلي:-

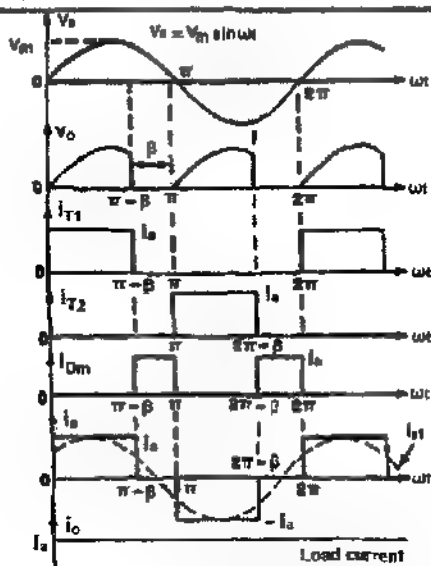
١ استخدام دوائر قدح إضافية (Extinction Angle Control):-

الشكل (٤-٧٥) يبين استخدام هذه الطريقة في مقوم محكوم أحادي الطور نصفى. حيث يتم استبدال الثايروستورات المستخدمة بـ ثايروستورات متحكم بإطفائها (Gate-Turnoff Thyristors) ويمتاز هذا النوع من الثايروستورات عن الثايروستورات العادية (SCR) بأنه يمكن قذفها بواسطة تخطيط نبضة موجبة على بوابتها ويمكن إطفائها بواسطة تطبيق نبضة سالبة على بوابتها.



الشكل (٤-٧٥) (٨-٧٥-٤)

مقوم محكوم أحادي الطور نصفى



الشكل (4-7) شكل الإشارات الخارجة

٢- استخدام دوائر قرح متوافق (Symmetrical Angle Control): حيث يتم قرح الثايرستور عند زاوية قرح مقدارها $\left(\frac{\alpha}{2}\right)$ ويتم إطفاء الثايرستور عند زاوية مقدارها $\left(\frac{\pi + \alpha}{2}\right)$.

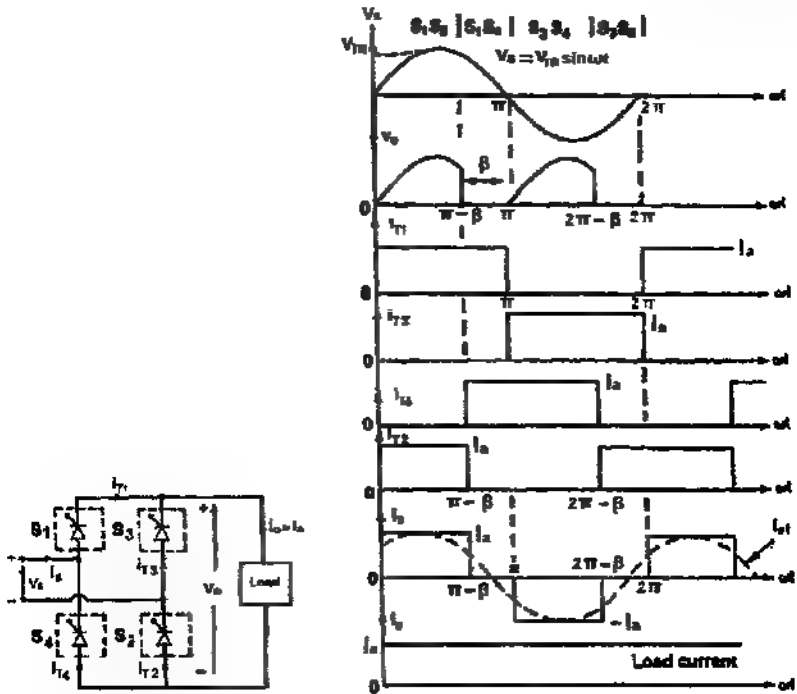
٣- التحويل باستخدام التحكم في عرض النبضة (Pulse-Width-Modulation Control (PWM): ويتم في هذه الطريقة قرح وإطفاء الثايرستور عدة مرات خلال نصف الموجة ويتم التحكم بجهد الخرج عن طريق تغيير عرض نبضة القرح.

٤- التحويل باستخدام التحكم في عرض الموجة الجيبية (Sinusoidal Pulse-Width Modulation): ويتم أيضا باستخدام عدد من النبضات خلال نصف الموجة، فعلى اعتبار أن عدد النبضات خلال نصف الموجة هو (P) نبضة، وهي بنفس العرض

فيكون العرض الاعظمي لهذه النبضات يساوي $\left(\frac{\pi}{P}\right)$. ويمكن اختيار عرض

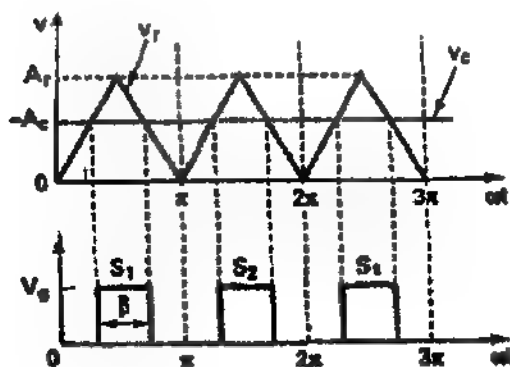
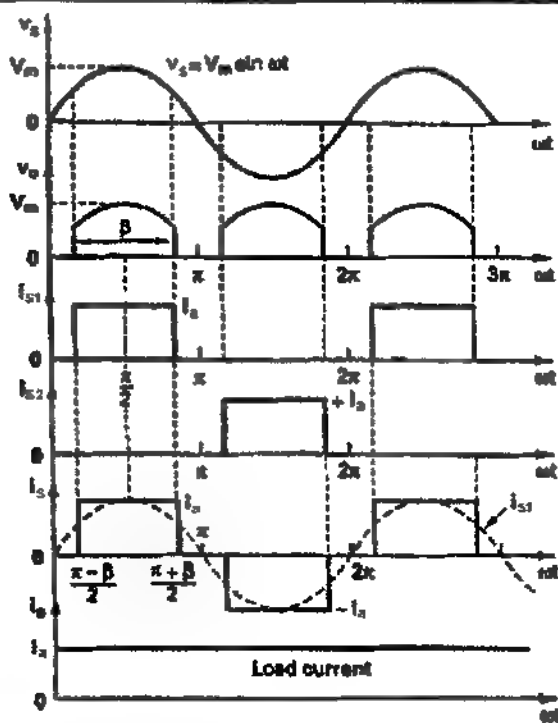
الموجة المناسبة من أجل التخلص من عدد التوافقيات غير الأساسية.

والاشكال (٧٦-٤) و (٧٧-٤) و (٧٨-٤) و (٧٩-٤) تبين استخدام هذه الانواع من التحويل في المقومات المحكومة.



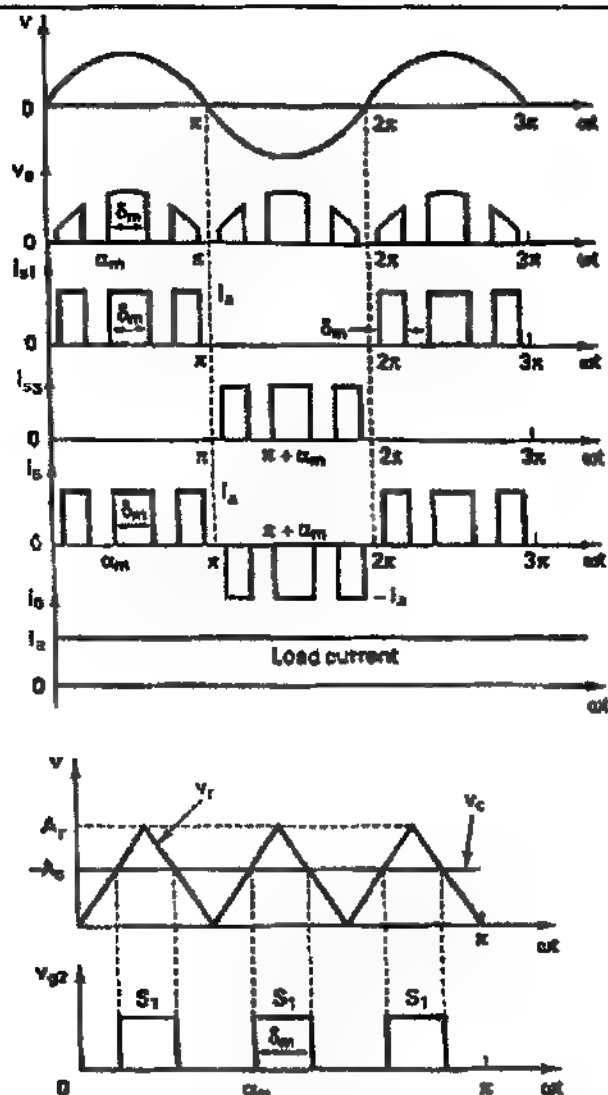
الشكل (٧٦-٤)

التحويل باستخدام للتحكم في عرض الموجة الجيبية في المقومات المحكومة



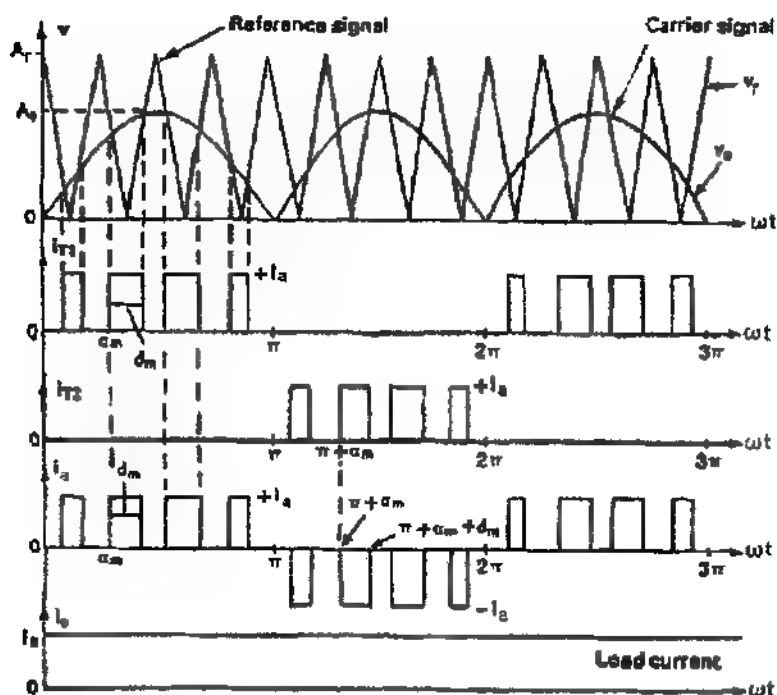
الشكل (٧٧-٤)

التحويل باستخدام التحكم في عرض الموجة الجيبية في المقومات المعكوسة



الشكل (٤-٧٨)

التحويل باستخدام التحكم في عرض الموجة الجيبية في المقومات المحكمة



الشكل (٤-٧٩)

التحويل باستخدام التحكم في عرض الموجة الجيبية في المقومات المتحكمومة

٤-٣- تصميم دوائر المقومات المحكومة

من أجل تصميم دوائر المقومات المحكومة فانه يتطلب تحديد خواص الثايروستورات والديودات المستخدمة في تلك المقومات المحكومة. وأهم المحددات التي يجب أخذها بعين الاعتبار عند تصميم دوائر المقومات للمحكومة تتلخص فيما يلي:

١- تحديد القيم العظمى للقيمة المتوسطة والقيمة الفعالة لتيار الثايروستور والديود.
٢- تحديد القيمة العظمى لجهد الانحياز العكسي للثايروستور والديود:- إن اختيار الثايروستور والديود المناسب يتم على أساس احتساب أسوء حالة لتلك العناصر ونختار الديود والثايروستور بحيث يتحمل هذه الحالة. ويتم ذلك عندهم يعطى الثايروستور القيمة العظمى للقيمة المتوسطة (V_{rms}) .

٣- جهد الحرج للمقوم المحكوم يحتوي على عدد من الثوافقيات ويكون أسوء وضع لهذا الجهد عند القيمة الصغرى لجهد الخرج. ولذلك يجب تصميم المرشحات عند القيم للصغرى لجهد الخرج.

مثال (٤-٧):- مقوم محكوم ثلاثي الطور موجة كاملة يعمل من خلال مصدر جهد ثلاثي الطور جهد الخط له يساوي $(230V)$ وتردده $(60 Hz)$ الحمل عبارة عن حمل حثي قيمته عالية، القيمة المتوسطة للتيار هي $(I_{dc} = 150A)$ إذا كانت زاوية القرح هي $\left(\alpha = \frac{\pi}{3}\right)$ المطلوب حساب محدثات الثايروستور.

$$V_{ph} = \frac{V_L}{\sqrt{3}} = \frac{230}{\sqrt{3}} = 132.79V$$

$$V_m = \sqrt{2}V_{ph} = \sqrt{2} \times 132.79 = 187.79V$$

$$V_{dc} = \frac{3\sqrt{3}V_m}{\pi} \cos \alpha = \frac{3\sqrt{3} \times 187.79}{\pi} \cos(60^\circ) = 155.3V$$

$$P_{dc} = V_{dc} I_{dc} = 155.3 \times 150 = 23295W$$

القيمة المتوسطة لتيار الثايرستور:-

$$I_{DT} = \frac{I_{dc}}{3} = \frac{150}{3} = 50A$$

القيمة الفعالة لتيار الثايرستور :-

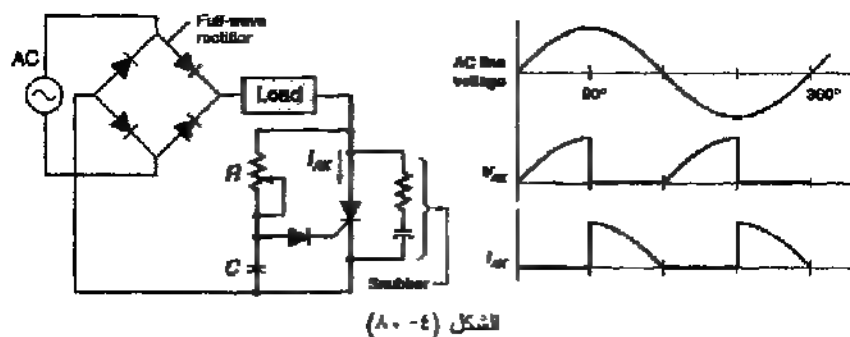
$$I_{RT} = \frac{150}{\sqrt{3}} = 86.6A$$

القيمة العظمى للتيار خلال الثايرستور (أكبر قيمة للقيمة المتوسطة للتيار):-

$$I_{PT} = 150A$$

$$PIV = \sqrt{3}V_m = \sqrt{3} \times 187.79 = 325.27V$$

مثال (٤-١٦):- محرك كهربائي بمعطيات تيار (15A) وجهد (120Vdc) يُغذى من دائرة كما في الشكل (٤-٨٠)، مصدر للفترة (120Vac). المطلوب احتييار المقوم السلكوني للمحرك (SCR)، من أجل هذه الوظيفة من القائمة المعطاة في الشكل (٤-٨١).



الحل:-









بما أن المحرك ذو تيار ثابت فإنه يأخذ ألقدره على شكل نبضات من تقويم مصدر لـ (AC).

ويمكن حساب فولتية الذروة كما يلي:

$$V_{peak} = \frac{120}{0.707} = 170 V$$

تيار ثابت (15A) يكافئ (15A_{rms})، لذا بالنظر الى الاختيارات المتوفرة في الشكل (٤-٨١)، فإننا نختار (SCR) ذو تيار (16 A) لأن التيار المطلوب (15A_{rms}) لذلك تأخذ قيمة أكبر منه. والفولتية العظمى هي (170V) ولكن بالنظر الى الجدول فإن أقرب قيمة للفولتية هي القيمة (400 V) وبذلك يكون رقم المقوم السيليكوني (SCR) هو (2N6403) الاختيار الصائب.

SCRs — General Purpose Plastic Packages (continued)

On-State (RMS) Current										
V _{DRM} V _{RRM} (Volts)	10 AMPS		15 AMPS		16 AMPS		25 AMPS			
	T _C = 75°C	T _C = 90°C	T _C = 75°C	T _C = 90°C	T _C = 80°C	T _C = 90°C	T _C = 80°C	T _C = 80°C		
										
	Sensitive Data		Sensitive Data		High Performance		High Performance			
	Case 221A-07 TO-18-08 Style 1	Case 221A-10 TO-18-08 Style 1	Case 221A-07 TO-18-08 Style 1	Case 221A-07 TO-18-08 Style 1	Case 221A-07 TO-18-08 Style 1	Case 221A-07 TO-18-08 Style 1	Case 221A-07 TO-18-08 Style 1	Case 221A-07 TO-18-08 Style 1		
10	—	—	—	2N6404	—	—	2N6405	—	2N6404	2N6405-2
100	—	—	—	2N6405	—	—	2N6407	—	2N6406	2N6407-2
200	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
400	2N6405-2	—	—	2N6407	2N6406-2	—	2N6405	2N6406-2	2N6407	—
600	2N6406-2	2N6407-2	2N6408-2	2N6409	2N6406-2	—	2N6408	2N6409-2	2N6409	—
800	2N6409-2	2N6410-2	2N6411-2	2N6412	2N6410-2	2N6411-2	2N6412	2N6413-2	2N6413	—

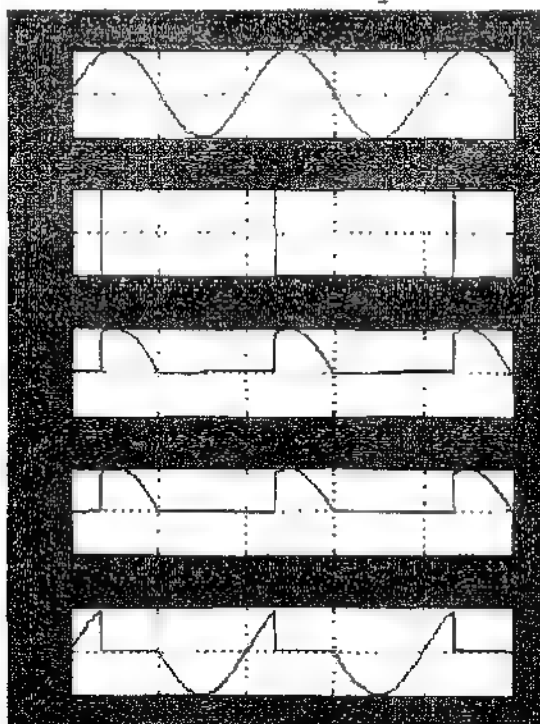
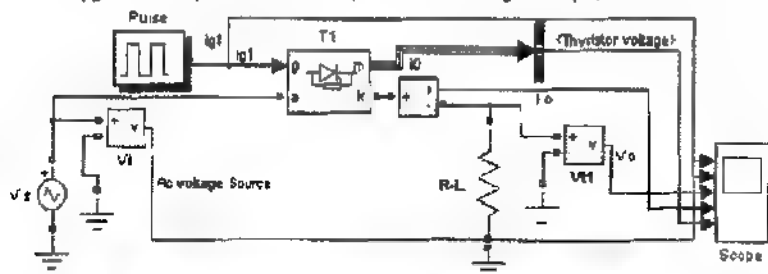
Unknown Electrical Characteristics

Maximum Electrical Characteristics

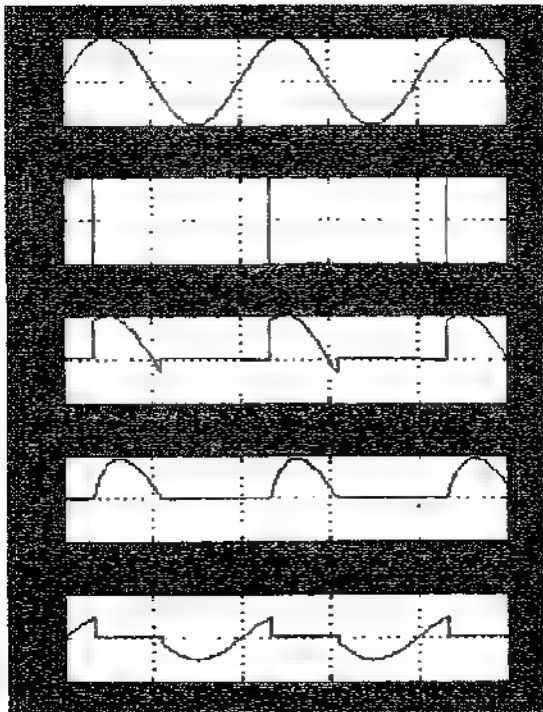
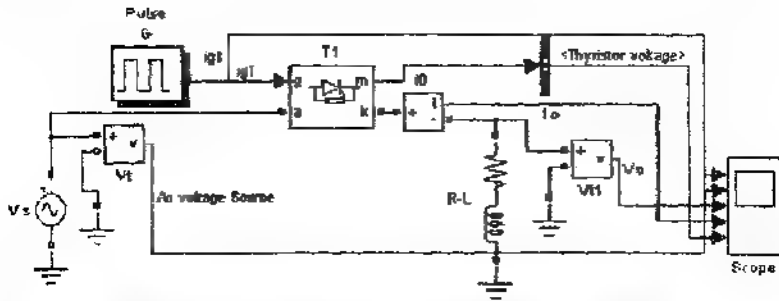
الشكل (٤-٨١)

٤-٤-١ الدوائر العملية والحل الرياضي باستخدام برنامج (Math Lab) للمقوم المحكوم:-

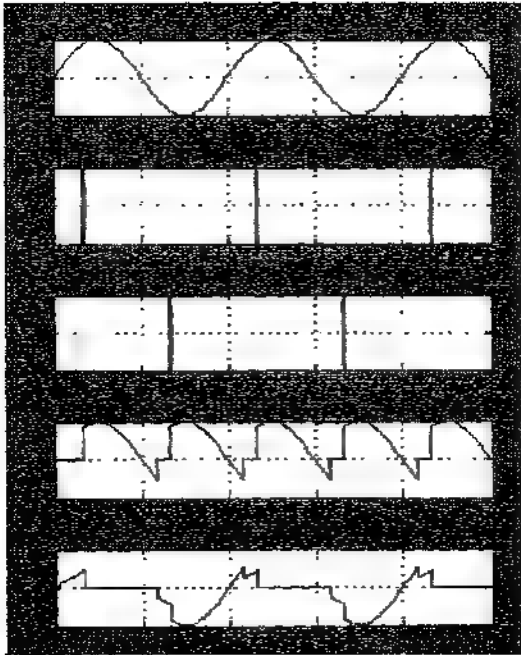
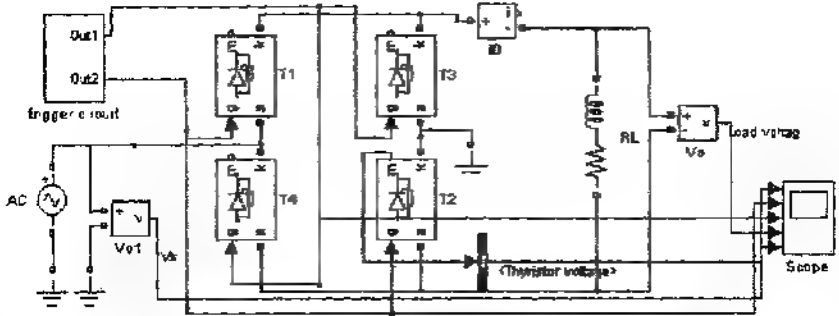
٤-٤-١-١ دائرة تقويم أحادي الطور محكوم نصف موجة (حمل مادي)



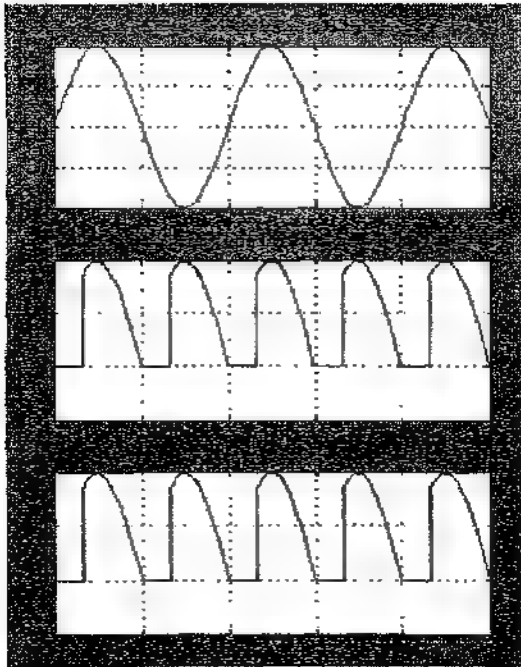
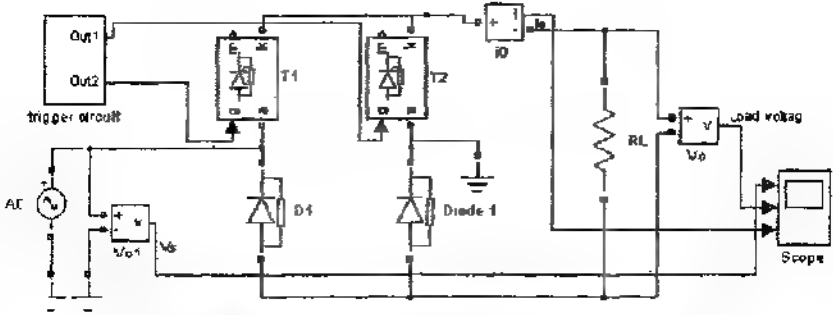
٤-٢ - دائرة تقويم أحادي الطور محكوم نصف موجة (حمل مادي حثي)



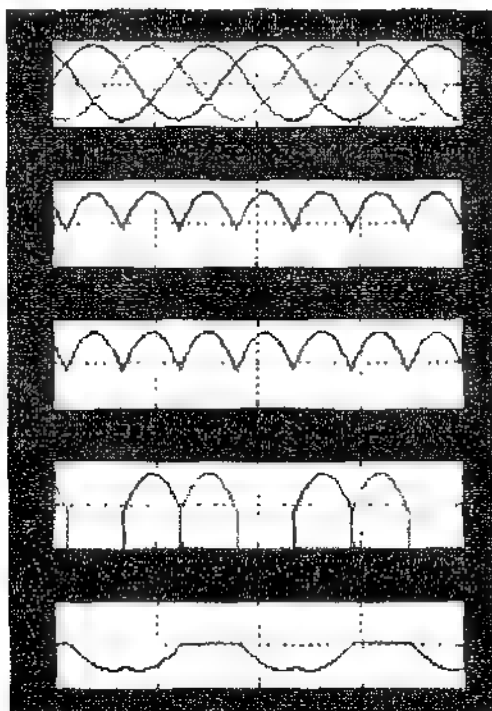
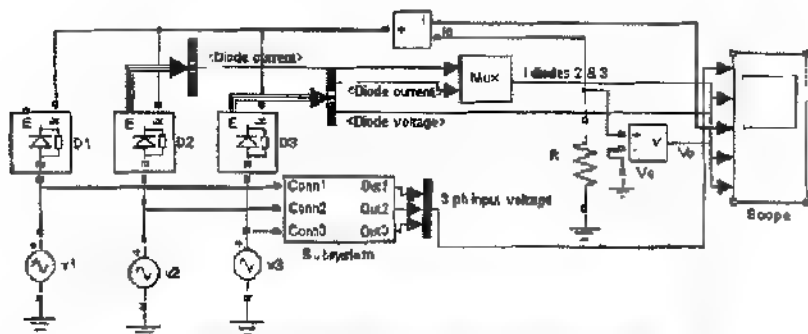
٤-٤-٤ - دائرة تقويم أحادي الطور محكوم موجة كاملة (حمل مادي حتى)



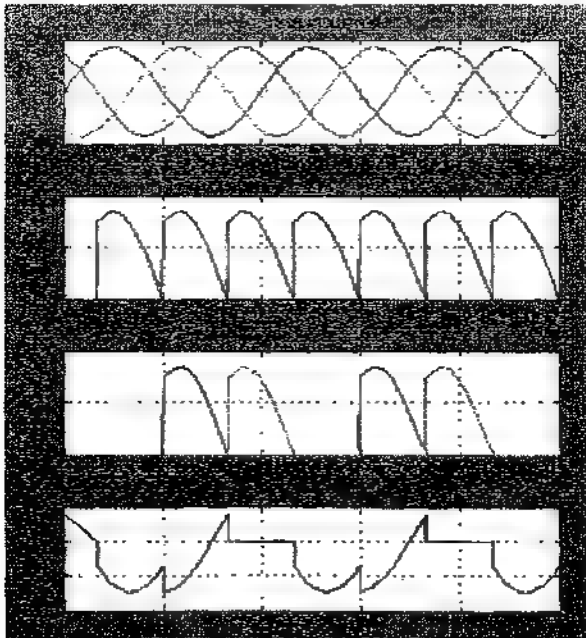
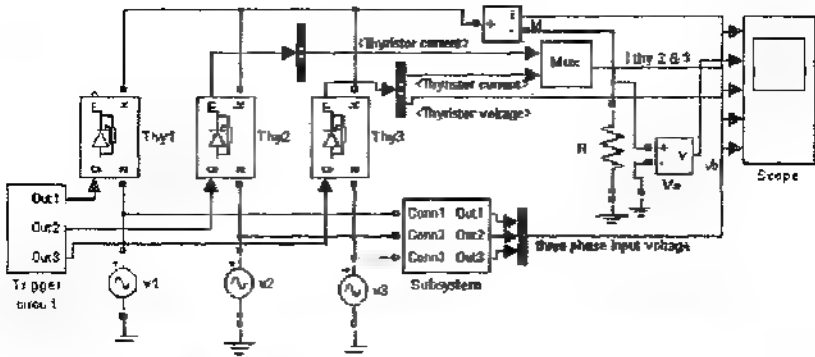
٤ - ٤ - ٥ - دائرة تقويم أحادي للطور محكوم تصفي موجة كاملة (حمل مادي)



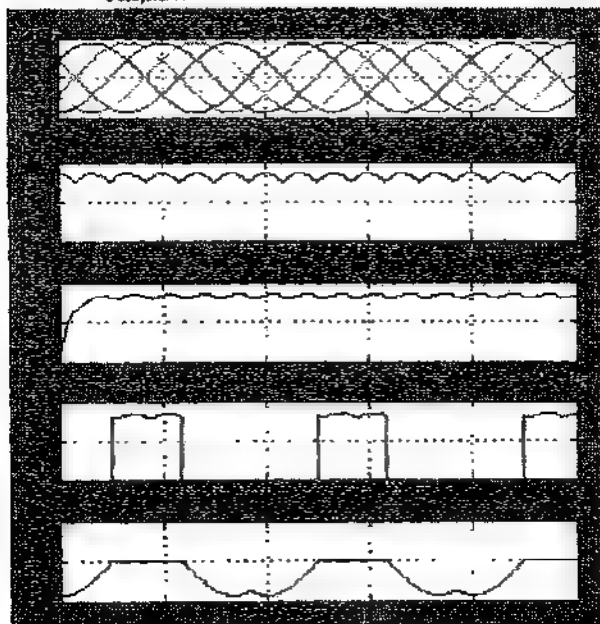
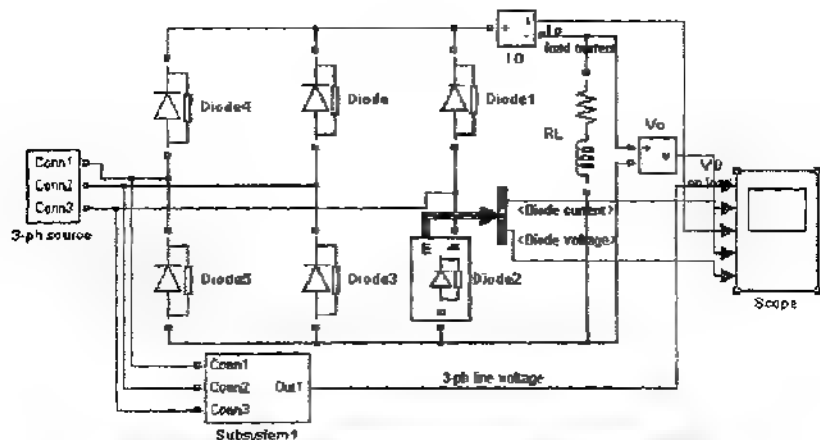
٤ ٦ - دائرة تقويم ثلاثي الطور نصف موجة (حمل مادي)



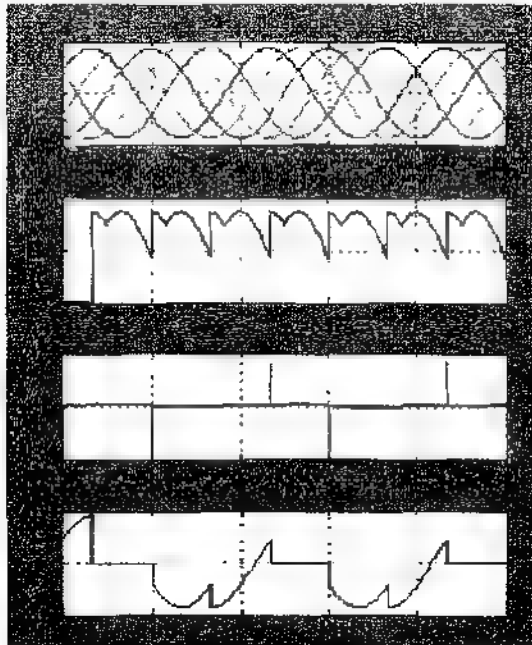
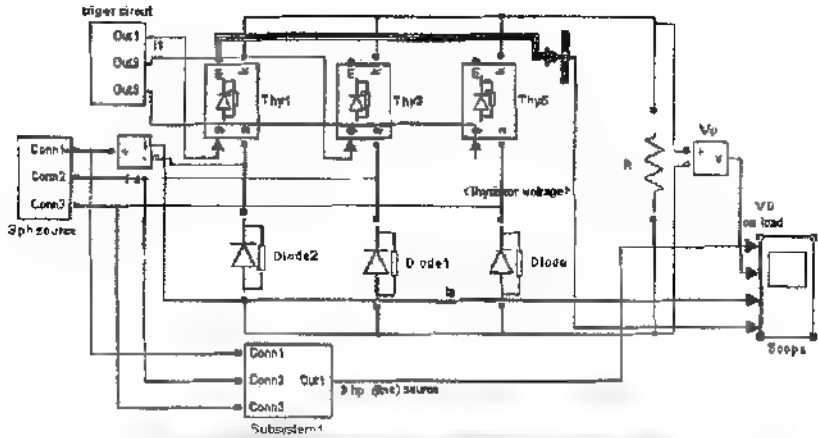
٧-٤-٤ دائرة تقويم ثلاثي للطور محكوم نصف موجة (حمل مادي)



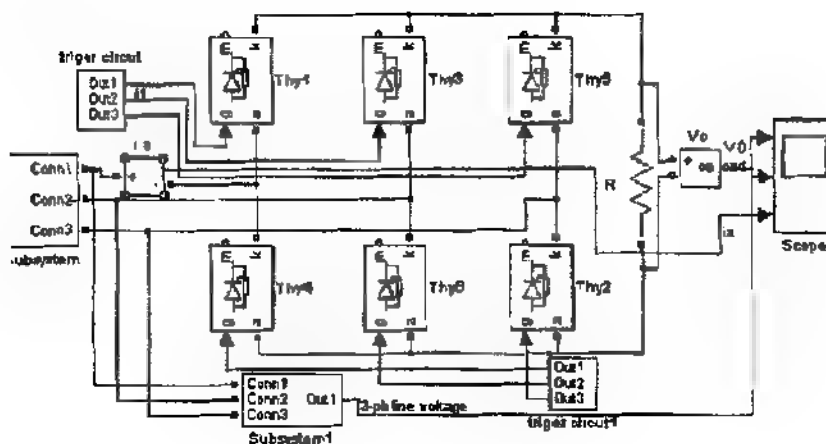
٤-٨ دائرة تقويم ثلاثي الطور موجة كاملة (حمل ملاي حثي)



٤-٩ - دائرة تقويم ثلاثي الطور محكوم نصفى موجة كاملة (حمل مادي)



٤-١٠-٤ دائرة تقويم ثلاثي الطور محكوم موجة كاملة (حمل مادي)



الوحدة الخامسة

متحكمات الجهد المتناوب

Ac Voltage Controller

إذا تم وصل ثايرستور بحيث يعمل كمفتاح في دائرة إلكترونية، حيث يعمل هذا الثايرستور كمفتاح بين مصدر التغذية والحمل. ففي هذه الحالة يمكن التحكم بتدفق القدرة إلى الحمل عن طريق تغيير القيمة الفعالة للجهد المطبق على الحمل. وتدعى هذه الدوائر المستخدمة لهذه الغاية بمتحكمات الجهد. ومن أهم الاستخدامات لهذا النوع من المتحكمات استخدامها في دوائر التسخين الصناعي وفي متحكمات الإنارة وفي التحكم في سرعات المحركات الحثية.

ومن أجل نقل القدرة إلى الحمل يستخدم نوعين من أنواع التحكم بشكل واسع وهما:-

١- التحكم في عملية الفصل والوصل (ON-OFF Control):- يقوم الثايرستور بوصل القدرة إلى الحمل خلال عدد من الدورات لمصدر التغذية، ويقوم بفصل هذه القدرة خلال عدد آخر من الدورات.

٢- التحكم في زاوية فرق الطور (Phase-Angle Control):- يقوم الثايرستور بوصل القدرة إلى الحمل خلال جزء من الدورة لمصدر التغذية، بينما يقوم بفصل القدرة خلال الجزء الآخر من الدورة.

وتقسم دوائر متحكمات الجهد إلى قسمين أساسيين هما:-

١- دوائر متحكمات جهد أحادية الطور:- وهي بدورها تقسم إلى قسمين أساسيين هما:-

أ- دوائر متحكمات جهد أحادية الطور نصف موجة.

ب- دوائر متحكمات جهد أحادية الطور موجة كاملة.

٢- دوائر متحكمات جهد ثلاثية الأطوار :- وهي بدورها تقسم إلى قسمين أساسيين هما :-

أ- دوائر متحكمات جهد ثلاثية الأطوار نصف موجة.

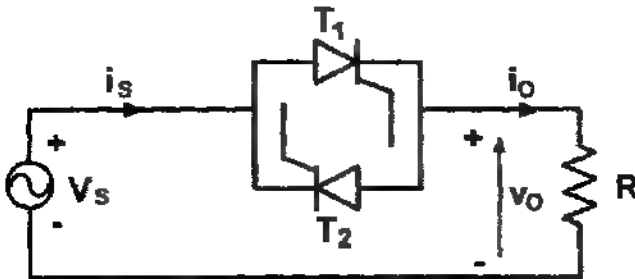
ب- دوائر متحكمات جهد ثلاثية الأطوار موجة كاملة.

وهناك أنواع مختلفة من دوائر متحكمات الجهد ثلاثية الأطوار وذلك حسب طريقة توصيل هذه المتحكمات (التوصيل النجمي أو التوصيل المثلثي). من أجل التطبيقات ذات الترددات العالية (400Hz) يستخدم الترياك بدل الثايرستور في هذا النوع من المتحكمات. وبما أن الجهد المطبق (جهد المصدر) هو جهد متناوب فإن عملية التبديل في الثايرستور تكون من نوع التبديل الطبيعي (Natural Commutation).

١-٥- متحكمات الجهد التي تستخدم عملية التحكم بالتوصيل والفصل

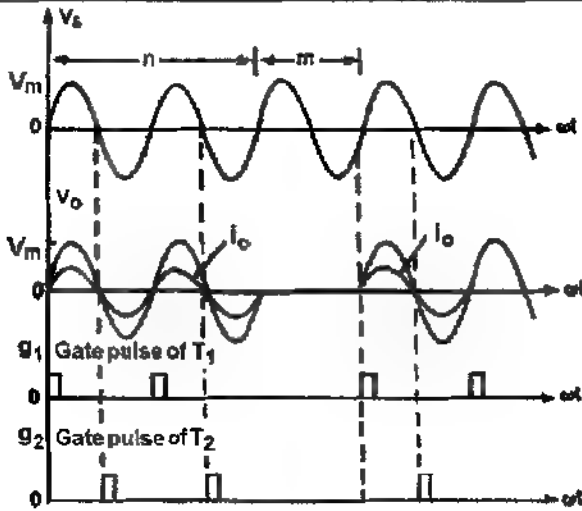
ON-OFF Control

يمكن شرح مبدأ العمل لهذه المتحكمات بأخذ دائرة متحكم جهد أحادي الطور موجة كاملة كما هو مبين في الشكل (١-٥).



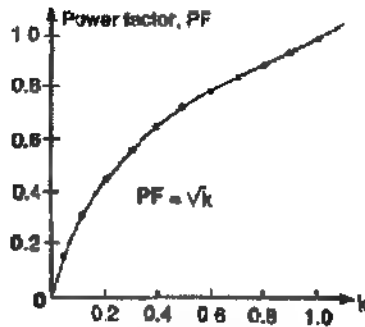
الشكل (١-٥-أ)

الدائرة الكهربية لمتحكم جهد



الشكل (b-1-5)

إشارات القدر في حالة الوصل لمتحكم جهد



الشكل (c-1-5)

العلاقة بين زمن الدورة ومعامل القدرة

يوصل الثايرستور الحمل مع مصدر التغذية لزمن (t_r) ويتم فصل الثايرستور بواسطة نبضة زمنها (t_0) . وزمن الوصل للثايرستور يكون في

العادة مؤلف من عدد من النبضات. ويتم تحويل الثايرستور إلى حالة التوصيل عند مرور جهد المصدر بالنقاط التي يساوي فيها هذا الجهد الصفر.

يستخدم نبضات القذح للثايرستورات عند بداية الموجات يؤدي إلى تخفيض التوافقيات الناتجة عن عملية الفصل والوصل.

من أجل جهد مدخل جيبي $V_g = V_m \sin \omega t = \sqrt{2} V_{ph} \sin \omega t$ ، إذا تم وصل جهد المدخل مع الحمل لعدد (n) من الدورات وتم فصل الحمل لعند (m) من الدورات، فإن القيمة الفعالة لجهد الخرج تعطى بالعلاقة التالية:-

$$V_{rms} = \sqrt{\frac{n}{2\pi(n+m)} \int_0^{2\pi} 2V_{ph}^2 \sin^2 \omega t d\omega t}$$

$$= V_{ph} \sqrt{\frac{n}{n+m}} = V_{ph} \sqrt{K} \quad (5.1)$$

حيث:- K - مقدار ثابت يدعى $(duty \ cycle)$ ويساوي:-

$$K = \frac{n}{n+m} \quad (5.2)$$

ومن الملاحظ أن خواص هذه الدوائر تشبه خواص المقومات المحكومة.

مثال (٥-١):- متحكم جهد أحادي للطور موجة كاملة موصول مع حمل مادي $(R = 10\Omega)$ ، والقيمة الفعالة لجهد الطور $(V_{ph} = 120V)$ وتردده $(f = 60Hz)$. والثايرستور يوصل لفترة $(n = 25 \text{ cycle})$ ويفصل لفترة $(m = 75 \text{ cycle})$. المطلوب:-

١- حساب القيمة الفعالة لجهد الخرج.

٢- حساب عامل القدرة لدائرة الدخل.

$$K = \frac{n}{n+m} = \frac{25}{25+75} = 0.25$$

الحل:-

$$V_m = \sqrt{2}V_{ph} = \sqrt{2} \times 120 = 169.7V$$

$$V_{rms} = V_{ph} \times \sqrt{K} = 120 \times \sqrt{0.25} = 60V$$

$$I_{rms} = \frac{V_{rms}}{R} = \frac{60}{10} = 6A$$

$$P_o = I_{rms}^2 \times R = 360Watt$$

$$P_{VA} = V_{ph} \times I_S = V_s \times I_{rms} = 120 \times 6 = 720Watt$$

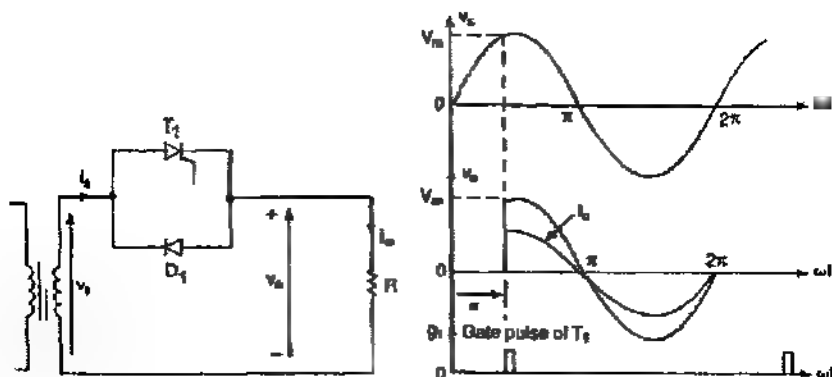
$$PF = \frac{P_o}{P_{VA}} = \sqrt{\frac{n}{n+m}} = \sqrt{K} = \sqrt{0.25} = \frac{360}{720} = 0.5 \quad (Lagging)$$

٢-٥- متحكمات الجهد التي تستخدم التحكم بزاوية فرق الطور

Principle of Phase Control

يمكن شرح مبدأ العمل بأخذ الدائرة المبينة في الشكل (٢-٥) على سبيل

المثال (دائرة متحكم جهد أحادي الطور نصف موجة).



الشكل (٢-٥)

دائرة متحكم جهد أحادي الطور نصف موجة وشكل الإشارة الخارجة

يتم التحكم في تدفق القدرة إلى الحمل عن طريق التحكم في زاوية القدح للثايرستور (T_1). ونتيجة وجود النبوء (D_1) فإن تدفق القدرة يكون بحدود $[(70.7 \rightarrow 100)\%]$ من جهد المصدر. موجة الجهد والتيار متماثلتين وتحتوي على مركبة (DC). دائرة متحكم الجهد نصف موجة تكون مناسبة فقط للأحمال ذات القدرات المنخفضة مثل أنظمة التسخين والإضاءة. تتم عملية التحكم بتدفق القدرة خلال النصف الموجب من موجة الدخل، لذلك يسمى هذا النوع من المتحكمات بالتحكم وحيد الاتجاه (Unidirectional Controller).

إذا كانت موجة الجهد المطبقة موجة جيبية $v = V_m \sin \omega t = \sqrt{2} V_{ph} \sin \omega t$ وكانت زاوية القدح للثايرستور هي (α)، فإن القيمة الفعالة لجهد الخرج تعطى بالعلاقة:-

$$V_{rms} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \left[\int_{\alpha}^{\pi} 2V_{ph}^2 \sin^2 \omega t d(\omega t) + \int_{\pi}^{2\pi} 2V_{ph}^2 \sin^2 \omega t d(\omega t) \right]}$$

$$= V_{ph} \sqrt{\frac{1}{2\pi} \left(2\pi - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right)} \quad (5.3)$$

والقيمة المتوسطة لجهد الحمل تعطى بالعلاقة:-

$$V_{dc} = \frac{1}{2\pi} \left[\int_{\alpha}^{\pi} \sqrt{2} V_{ph} \sin \omega t d(\omega t) + \int_{\pi}^{2\pi} \sqrt{2} V_{ph} \sin \omega t d(\omega t) \right]$$

$$= \frac{\sqrt{2} V_{ph}}{2\pi} [\cos \alpha - 1] \quad (5.4)$$

إذا تغيرت قيمة (α) من (0) إلى (π) فإن القيمة الفعالة للجهد (V_{rms}) تتغير من (V_{ph}) إلى $\left(\frac{V_{ph}}{\sqrt{2}} \right)$ والقيمة للمتوسطة للجهد تتغير من (0) إلى $\left(-\frac{\sqrt{2} V_{ph}}{\pi} \right)$.

مثال (٢-٥):- متحكم جهد أحادي الطور نصف موجة موصول مع حمل مازدي $(R = 10\Omega)$ وجهد مصدر التغذية $(V_s = 120V)$ وتردده $(f = 50Hz)$. إذا كانت زلوية القذح للتأثير وستور $\left(\alpha = \frac{\pi}{2}\right)$ أوجد ما يلي:-

- ١- القيمة الفعالة لجهد الحمل.
- ٢- معامل القدرة لدائرة الدخل.
- ٣- للقيمة المتوسطة لتيار الدخل.

الحل :-

١-

$$V_m = \sqrt{2} V_s = \sqrt{2} \times 120 = 169.7V$$

$$V_{rms} = V_{ph} \sqrt{\frac{1}{2\pi} \left(2\pi - \frac{\pi}{2} + \frac{\sin \pi}{\pi} \right)} = V_{ph} \sqrt{\frac{3}{4}} = 120 \times \sqrt{\frac{3}{4}} = 103.92V$$

٢-

$$I_{rms} = \frac{V_{rms}}{R} = \frac{103.92}{10} = 10.392A$$

$$P_o = I_{rms}^2 \times R = (10.392)^2 \times 10 = 1079.94 \text{ Watt}$$

$$I_{rms} = I_s$$

$$P_{VA} = V_s \times I_s = 120 \times 10.392 = 1247.04 \text{ VA}$$

$$PF = \frac{P_o}{P_{VA}} = \sqrt{\frac{3}{4}} = 0.866 \text{ (Lagging)}$$

$$V_{dc} = \frac{\sqrt{2} V_{ph}}{2\pi} [\cos \alpha - 1] = -\frac{\sqrt{2} V_{ph}}{2\pi} = -27V$$

$$I_{dc} = \frac{V_{dc}}{R} = -\frac{27}{10} = -2.7A$$

ملاحظة:- إشارة الناقص للقيمة المتوسطة للجهد والتيار تعني أن تيار الدخل فسي الجزء الموجب للموجة هو اقل منة للنصف السالب من الموجة. وهذا النوع من المتحكمات (متحكم الجهد وحيد الاتجاه) لا يستخدم بشكل واسع.

٣-٥- متحكمات الجهد أحادية الطور:-

Single Phase Ac Voltage Controller

١-٣-٥- متحكمات الجهد أحادية للطور نصف موجة:-

Half Wave Single Phase AC Voltage Controller

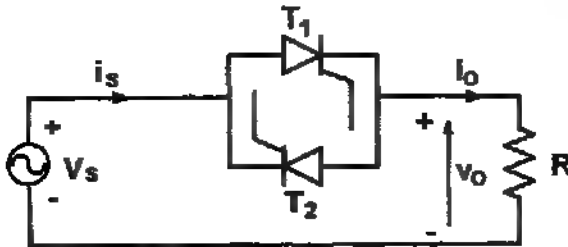
يرسمى هذا النوع بمتحكمات الجهد أحادية الطور وحيدة الاتجاه (Unidirectional)، والتي تم شرحها في فقرة متحكمات الجهد التي تستخدم التحكم بزاوية فرق للطور.

٢-٣-٥- متحكمات الجهد أحادية الطور موجة كاملة :-

Full Wave Single Phase AC Voltage Controller

وهو متحكم جهد يتألف من ثايرستورين موصولين بشكل متعاكس، ويطلق عليها أحياناً بمتحكمات الجهد ثنائية الاتجاه (Bi-Directional)، كما هو مبين فسي الشكل (a-٣-٥). دائرة متحكم جهد موجة كاملة بحمل مادي.

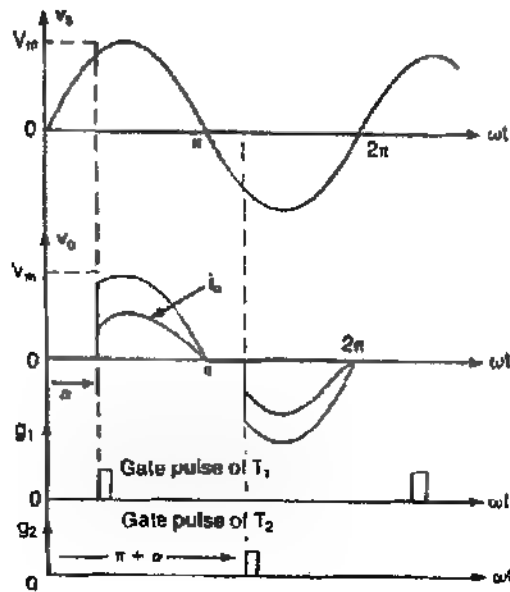
خلال النصف الموجب لموجة الدخل يتم التحكم بتدفق القدرة إلى الحمل من خلال التحكم بزاوية القدح للثايرستور (T_1) ، ويقوم الثايرستور (T_2) بالتحكم بتدفق القدرة خلال الجزء السالب من موجة الدخل.



الشكل (a-٣-٥) دائرة متحكم جهد موجة كاملة بحمل مادي

يوجد هناك فرق في الطور بين زاوية قُدح الثايرستور (T_1) وزاوية قُدح الثايرستور (T_2)، مقدارها (180°) .

يبين الشكل (٣-٥ ب) أشكال موجة الدخل وموجة الخرج ونبضات القُدح للثايرستورين.



الشكل (٣-٥ ب)

أشكال موجة الدخل وموجة الخرج ونبضات القُدح للثايرستورين

إذا كانت موجة الدخل تعطى بالعلاقة التالية:-

$$v(t) = V_m \sin \omega t$$

وكانت زوايا القُدح للثايرستورين $(\alpha_1 = \alpha_2 = \alpha)$ ، فإن القيم للفعالة لجهد الخرج تعطى بالعلاقة:-

$$V_{rms} = \sqrt{\frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi} V_m^2 \sin^2 \omega t d(\omega t)} = \sqrt{\frac{2V_m^2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi} \sin^2 \omega t d(\omega t)}$$

$$= \frac{V_m}{\sqrt{2}} \sqrt{\frac{1}{\pi} \left(\pi - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right)} \quad (5.5)$$

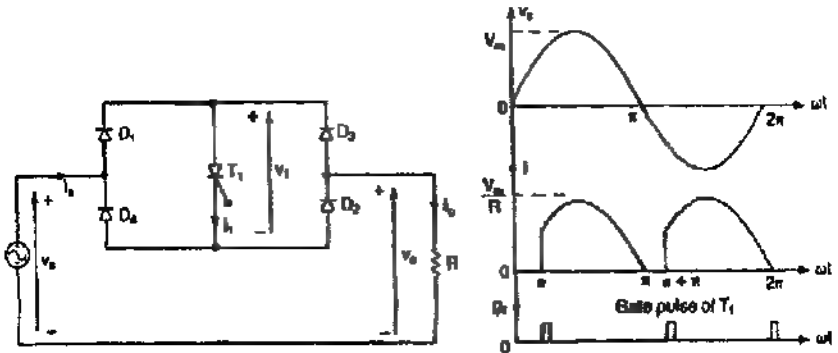
وتعطى القيمة المتوسطة لجهد الخرج بالعلاقة:

$$V_{dc} = \frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi} V_m \sin \omega t d\omega t = \frac{V_m}{\pi} [\cos \alpha + 1] \quad (5.6)$$

إذا تغيرت قيمة (α) من (0) إلى (π) فإن قيمة (V_{rms}) تتغير من $\left(\frac{V_m}{\sqrt{2}}\right)$ إلى (0) .

$$\alpha = 0 \Rightarrow V_{rms} = \frac{V_m}{\sqrt{2}}, \quad \alpha = \pi \Rightarrow V_{rms} = 0$$

وفي الدائرة السابقة لا بد من عزل زاوية الفتح للثايروستور (T_1) عن زاوية الفتح للثايروستور (T_2) . كما يمكن الحصول على دائرة متحكم جهد أحادى الطور موجة كاملة باستخدام ثايروستور واحد وأربعة ديودات موصولة على شكل مقوم جسري كما هو مبين في الشكل (٤-٥).



الشكل (٤-٦) متحكم جهد أحادى الطور موجة كاملة باستخدام ثايروستور واحد وأربعة ديودات

حيث تقوم الديوارات في هذه الدائرة بتقويم جهد الدخل ويكون جهد الخرج في هذه الحالة عبارة عن جهد وحيد الاتجاه (Unidirectional) .

مثال (٥-٣): - دائرة متحكم جهد أحادي الطور موجبة كاملة بحمل مادي ($R = 10\Omega$) وجهد الدخل ($V_s = 120V$) بتردد ($f = 50Hz$) .

إذا كانت زواياة القدح للثايرومستورين (T_1, T_2) متساوية وتساوي إلى

$$\left(\alpha_1 = \alpha_2 = \alpha = \frac{\pi}{2} \right) \text{ المطلوب حساب :-}$$

١- القيمة الفعالة لجهد للخرج، ٢- معامل القدرة لدائرة الدخل.

٣- القيمة الفعالة والقيمة للمتوسطة لتيار الثايرومستورات.

الحل:

$$V_m = \sqrt{2}V_m = \sqrt{2} \times 120 = 169.7V$$

$$V_{rms} = \frac{V_m}{\sqrt{2}} \sqrt{\frac{1}{\pi} \left(\pi - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right)} = \frac{169.7}{\sqrt{2}} \sqrt{\frac{1}{\pi} \left(\pi - \frac{\pi}{2} + \frac{\sin \pi}{2} \right)} = 84.85V$$

$$I_{rms} = \frac{V_{rms}}{R} = \frac{84.85}{10} = 8.485A$$

$$P_o = I_{rms}^2 \times R = (8.485)^2 \times 10 = 719.95 \text{ Watt}$$

$$I_S = I_{rms} = 8.485A$$

$$V_S = 120V$$

$$P_{VA} = V_S \times I_S = 8.485 \times 120 = 1018.2 \text{ VA}$$

$$PF = \frac{P_o}{P_{VA}} = \frac{719.95}{1018.2} = 0.707 \quad (\text{Lagging})$$

القيمة المتوسطة للجهد :-

$$V_{dc} = \frac{V_m}{\pi} [\cos \alpha + 1] = \frac{V_m}{\pi} = \frac{169.7}{\pi} = 54 \text{ V}$$

$$I_{dc} = \frac{V_{dc}}{R} = 5.4 \text{ A}$$

القيمة المتوسطة للتيار في الثايرستور :-

$$I_{DT} = \frac{I_{dc}}{2} = 2.7 \text{ A}$$

القيمة الفعالة للتيار في الثايرستور :-

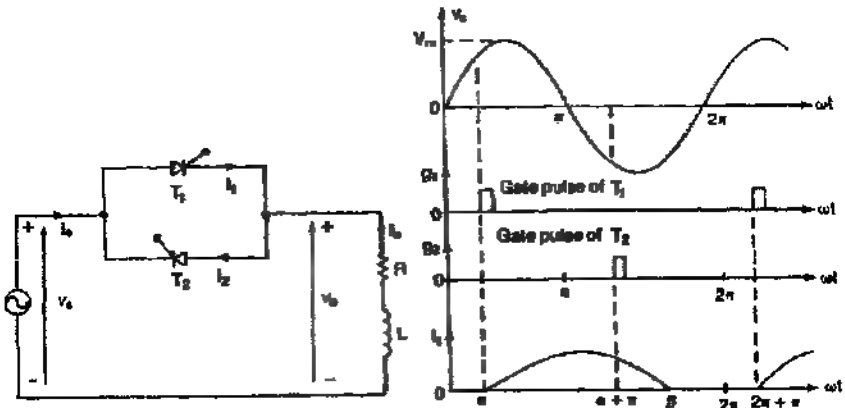
$$I_{RT} = \frac{I_{rms}}{\sqrt{m}} = \frac{I_{rms}}{\sqrt{2}} = \frac{8.485}{\sqrt{2}} = 5.999 \approx 6 \text{ A}$$

٥-٣-٣- متحكمات الجهد أحادية للطور موجة كاملة بحمل حثي

Single-phase Ac Voltage Controllers with Inductive Load

بين الشكل (٥-٥) الدائرة الكهربائية لمتحكم جهد أحادي للطور موجة

كاملة بحمل حثي وشكل الموجة على الحمل.



الشكل (٥-٥)

دائرة متحكم جهد موجة كاملة بحمل حثي وشكل الموجة على الحمل

نتيجة وجود الحمل الحثي فإن تيار الثايرستور (I_t) يستمر في التوصيل إلى فترة زمنية تزيد عن ($\omega t = \pi$). عندما يطبق الجزء السالب من الموجة ويستمر في التوصيل لفترة زمنية حتى يصل التيار المار من خلاله إلى الصفر عند زمن ($\omega t = \beta$).

وتكون فترة التوصيل للثايرستور (T_t) مساوية إلى ($\delta = \beta - \alpha$) والتي تعتمد على زاوية القدح (α) وزاوية فرق الطور للحمل (θ).
إذا كانت موجة للدخل:-

$$V_S = V_m \sin \omega t \quad (5.7)$$

فان حساب التيار يتم من العلاقة:-

$$V_S = L \frac{di}{dt} + R i$$

$$i = \frac{V_m}{Z} \sin(\omega t - \theta) + A e^{-\left(\frac{R}{L}\right)t}$$

$$Z = \sqrt{R^2 + X_L^2}$$

$$\theta = \tan^{-1} \left(\frac{X_L}{R} \right)$$

والثابت (A) يمكن احتسابه من الشروط الابتدائية:-

عندما ($\omega t = \alpha$) يكون ($i = 0$) فإن (A) تساوي:-

$$A = \frac{V_m}{Z} \sin(\alpha - \theta) e^{\left(\frac{R}{L}\right)\left(\frac{\alpha}{\omega}\right)} \quad (5.8)$$

دالتعويض يكون :-

$$i = \frac{V_m}{Z} \left[\sin(\omega t - \theta) - \sin(\alpha - \theta) e^{\left(\frac{R}{L}\right)\left(\frac{\alpha}{\omega - 1}\right)} \right]$$

$$\sin(\beta - \theta) = \sin(\alpha - \theta) e^{\left(\frac{R}{L}\right)(\alpha - \beta)} \quad (5.9)$$

حيث أن (β) هي زاوية الإطفاء أو زاوية الإخماد (Extinction Angle).

علاقة زاوية القدح (α) مع زاوية فرق الطور (θ) :-

١- إذا كانت $(\alpha = \theta)$ فإن :-

$$\sin(\beta - \theta) = \sin(\beta - \alpha) = 0 \Rightarrow \beta - \alpha = \gamma = \pi$$

٢- بما أن زاوية التوصيل (γ) لا يمكن أن تكون أكبر من (π) فإن زاوية القدح

(α) لا يمكن أن تكون أصغر من (θ) وبالتالي فإن :-

$$\theta \leq \alpha \leq \pi$$

٣- إذا اعتبرنا أن $(\alpha \leq \theta)$ فإن تيار الحمل في هذه الحالة لن يتغير مع زاوية

القدح (α) وسوف يقوم كلا التأثيرين بالتوصيل فالتأثيرين (T_1) سوف

يوصل في الفترة $(\omega t = \theta)$. والتأثيرين (T_2) سوف يوصل خلال الفترة

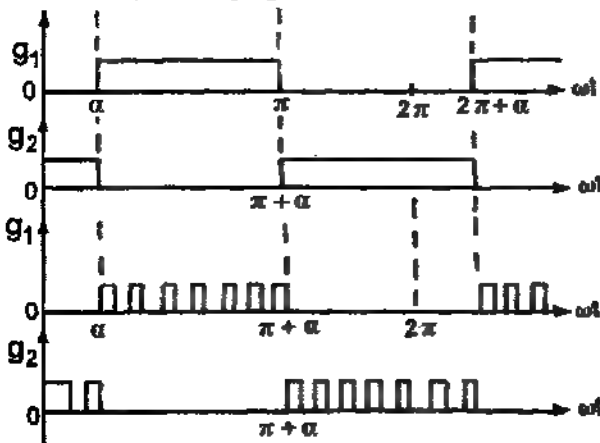
$$(\omega t = \pi + \theta)$$

القيمة للفعالة لجهد الخرج تساوي :-

$$\begin{aligned} V_k &= \sqrt{\frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\beta} V_m^2 \sin^2 \omega t \, d\omega t} \\ &= \frac{V_m}{\sqrt{2}} \sqrt{\frac{1}{\pi} \left(\beta - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} - \frac{\sin 2\beta}{2} \right)} \end{aligned} \quad (5.10)$$

في متحكمات أحادية الطور موجة كاملة، عندما يكون حمل المتحكم حملاً مادياً فإنه يمكن استخدام طريقة النبضات في قدح الثايروستورات، ولكن عندما يكون حمل المتحكم حملاً حثياً فإن استخدام طريقة النبضات في قدح الثايروستورات لا يكون فعالاً وذلك لأنه عندما يتم قدح الثايروستور (T_2) بزاوية قدح ($\pi + \alpha$) فإن الثايروستور الأول (T_1) يكون مازال في حالة التوصيل نتيجة وجود الحمل الحثي. وعند الفترة التي يفترض فيها قدح الثايروستور (T_2) ليقوم في عملية التوصيل فإن هذا الثايروستور لا يوصل وبالتالي يبقى الثايروستور (T_1) في حالة التوصيل مروراً موجة تشبه موجة الدخول للجهد والتيار.

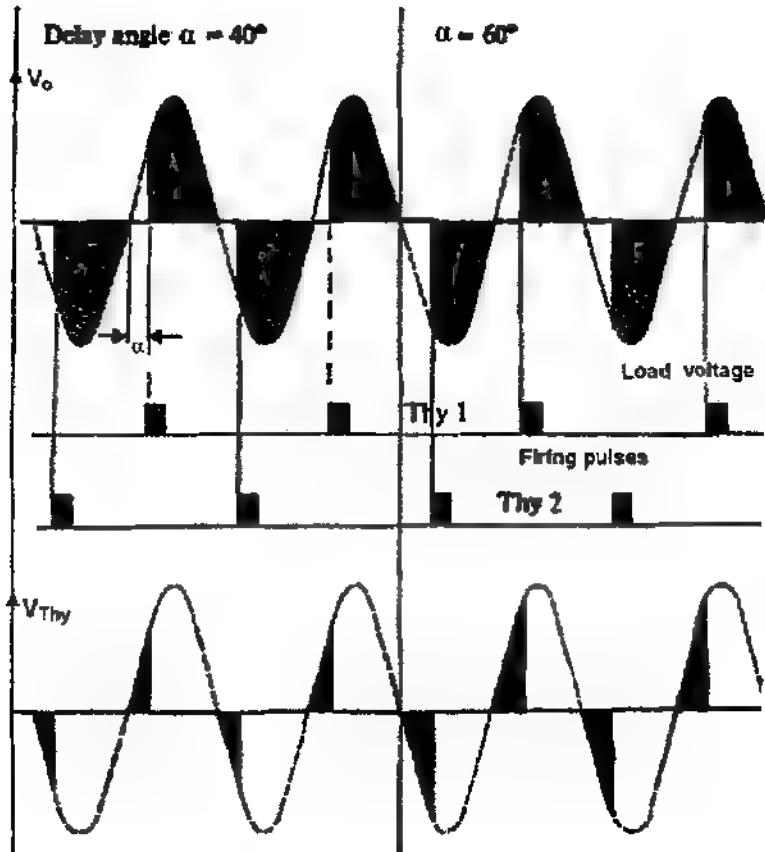
ويمكن التخلص من هذه الحالة باستخدام نبضة قدح مستمرة خلال الفترة ($\pi - \alpha$). وعندما يصل التيار من خلال الثايروستور (T_1) إلى الصفر وبوجود نبضة قدح مستمرة على بوابة الثايروستور خلال الفترة التالية فإن الثايروستور (T_2) سوف يقوم بعملية التوصيل، كما هو موضح في الشكل (٦-٥).



الشكل (٦-٥)

نبضة قدح مستمرة على بوابة الثايروستور

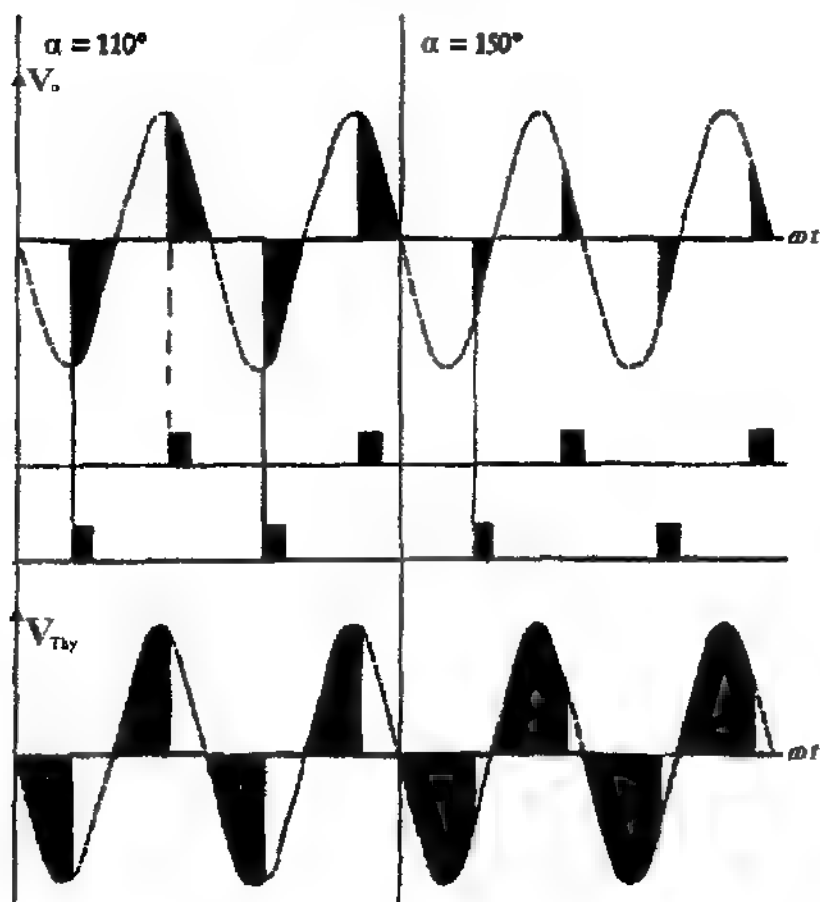
والشكل (٧-٥) يبين شكل الموجة على أطراف الحمل والثايرستور من أجل زوايا قرح مختلفة في حال كون الحمل حملا ماديا. في الشكل (٥-٧-٥) يكون شكل الموجة الخارج والموجة المتبقية على الثايرستور من أجل زاوية قرح $(\alpha = 40^\circ, 60^\circ)$.



الشكل (٥-٧-٥)

شكل الموجة على أطراف الحمل والثايرستور في حالة الحمل المادي عند $(\alpha = 40^\circ, 60^\circ)$

أما في الشكل (b-٧-٥) فيكون شكل الموجة الخارج والموجة المنبثقة على الثايرستور من أجل زلوية قدح $(\alpha = 110^\circ, 150^\circ)$.

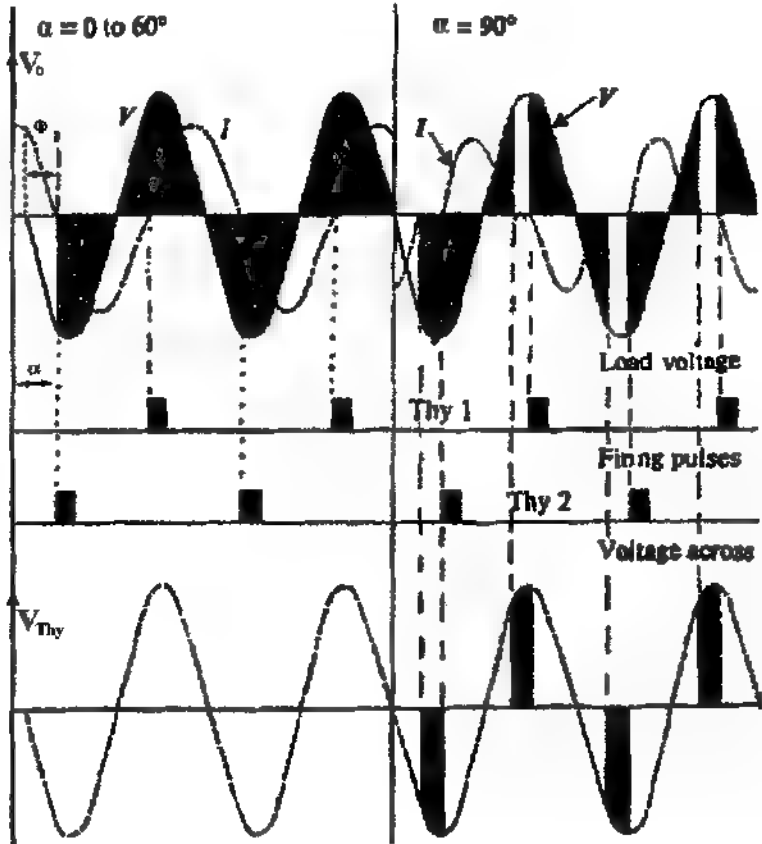


الشكل (b-٧-٥)

شكل الموجة على أطراف الحمل والثايرستور في حالة الحمل المادي

عند $(\alpha = 110^\circ, 150^\circ)$

والشكل (٨-٥) يبين شكل الموجة على أطراف الحمل ولثايرستورات من أجل روبا قدح مختلفة في حال كون الحمل حملا حثيا. في الشكل (٨-٥-أ) يكون شكل الموجة الخارج والموجة المتبقية على الثايرستور من أجل زاوية قدح $(\alpha = 0^\circ \Rightarrow 60^\circ, 90^\circ)$.

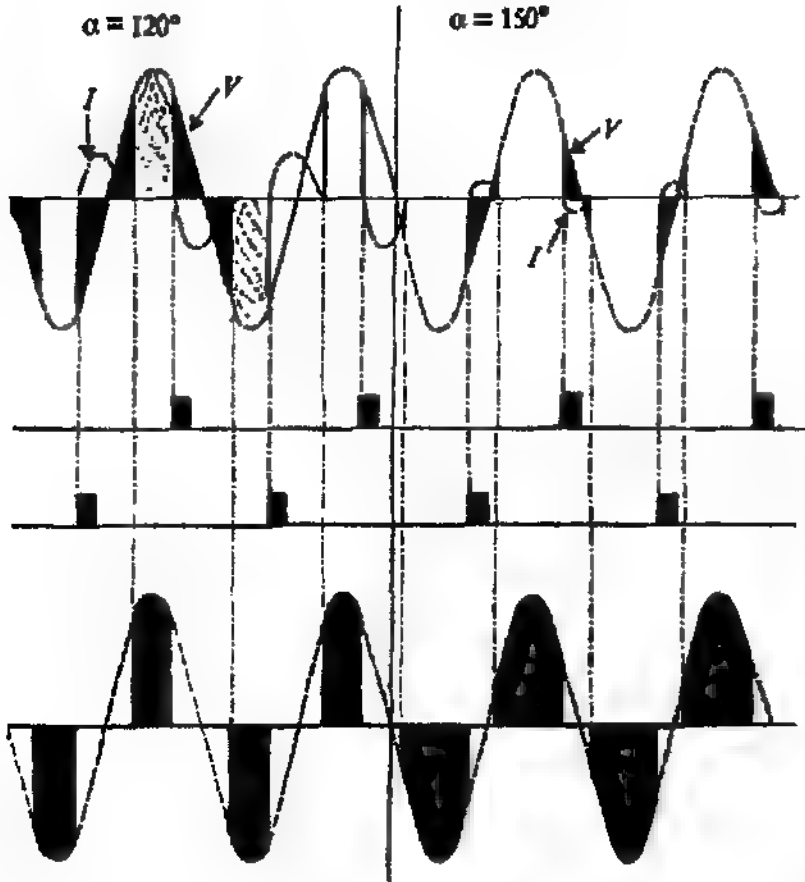


الشكل (٨-٥-أ)

شكل الموجة على أطراف الحمل ولثايرستورات في حالة الحمل حثي

عند زوايا قدح $(\alpha = 60^\circ, 90^\circ)$

أما في الشكل (b-8-5) فيكون شكل الموجة الخارج والموجة المتبقية على الثايرستور من أجل زاوية قذح $(\alpha = 120^\circ, 150^\circ)$.



الشكل (b-8-5)

شكل الموجة على أطراف الحمل والثايرستورات في حالة الحمل حتى

عند زوايا قذح $(\alpha = 120^\circ, 150^\circ)$

مثال (٤-٥): - متحكم جهد (AC) أحادي الطور موجة كاملة بحمل حثي (RL Load) وجهد المحل له يساوي ($V_s = 120V$) يتردد ($f = 60Hz$)، والحمل يتألف من ($L = 6.5mH, R = 2.5\Omega$). وإذا كانت زاوية القدح لكلا الثايرستورين ($\alpha_1 = \alpha_2 = \frac{\pi}{2}$)، وكانت زاوية الإخماد (الإنقضاء) للثايرستور تساوي ($\beta = 220^\circ$).

المطلوب حساب:-

١- زاوية التوصيل للثايرستور (T_1).

٢- القيمة الفعالة لجهد الخرج.

٣- القيمة الفعالة لتيار الخرج.

٤- القيمة المتوسطة للتيار والجهد.

الحل :-

$$\gamma = \beta - \alpha = 220 - 90 = 130^\circ \quad -١$$

-٢

$$\gamma = \beta - \alpha = 220 - 90 = 130^\circ$$

$$V_m = \sqrt{2}V_s = \sqrt{2} \times 120 = 169.7V$$

$$\begin{aligned} V_R &= \frac{V_m}{\sqrt{2}} \sqrt{\frac{1}{\pi} \left[\beta - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} - \frac{\sin 2\beta}{2} \right]} \\ &= 120 \sqrt{\frac{1}{\pi} \left[\frac{220 \times \pi}{180} - \frac{\pi}{2} + \frac{\sin 180}{2} - \frac{\sin 440}{2} \right]} \\ &= 68V \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} Z &= \sqrt{R^2 + \omega L^2} \\ &= \sqrt{2.5^2 + (2\pi \times 60 \times 6.5 \times 10^{-3})^2} \\ &= 3.5\Omega \end{aligned}$$

$$I_R = \frac{V_R}{Z} = \frac{68}{3.5} = 19.4 \text{ A} \quad -٣$$

-٤

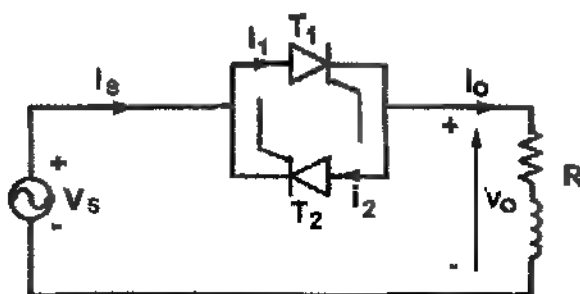
$$V_o = \frac{V_m}{\pi} [\cos \alpha + 1] = \frac{V_m}{\pi} = \frac{169.7}{\pi} = 54 \text{ V}$$

$$I_o = \frac{V_{dc}}{R} = \frac{54}{2.5} = 21.6 \text{ A}$$

١-٣-٥- تأثير مصدر التغذية والحمل الحثي على متحكمات الجهد المتناوب:-

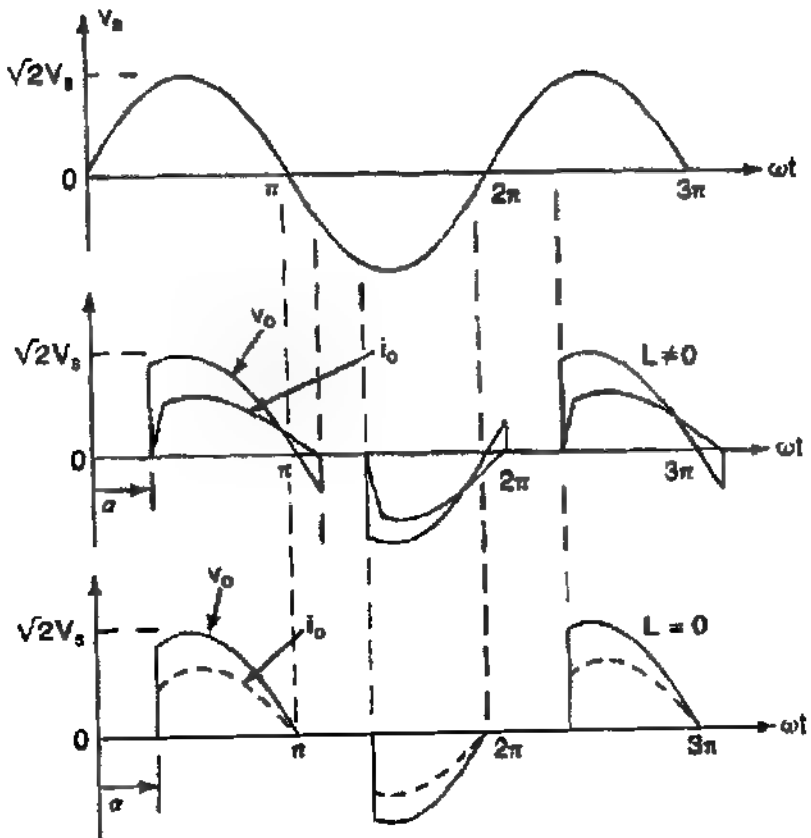
Effects of source and load inductances

إذا كان المصدر يحتوي على عناصر حثية فإن ذلك يؤدي إلى تأخير في فصل الثايرستور، وبالتالي فإن الثايرستور لا يطفئ عند هبوط الجهد إلى الصفر في مصدر الجهد. واستخدام نبضة بزمان قصير قد لا يؤدي إلى إطفاء الثايرستور، مما يؤدي إلى زيادة التشويش الناتج عن التوافقيات في دوائر الخرج. الحمل الحثي يؤدي إلى استمرار مرور التيار في الحمل. ومعامل القدح يعتمد على معامل القدرة لدائرة الخرج. والشكل (٩-٥) يبين شكل موجة الخرج عند استخدام الحمل الحثي.



الشكل (٩-٥-ب)

الدائرة الكهربائية لحمل حثي مادي



الشكل (٥-٩-٥)

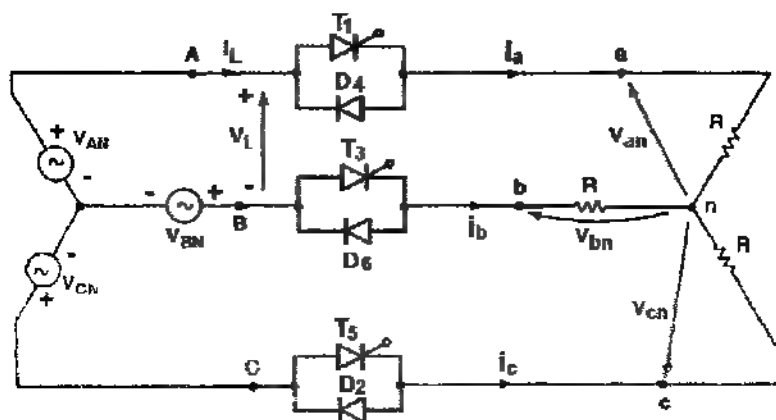
شكل موجة الخرج عندما يكون الحمل حثي ومادي

١-٤-٥ - متحكمات الجهد ثلاثية الأطوار:-

Three-Phase Ac Voltage Controllers

١-٤-٥ - متحكمات الجهد ثلاثية الأطوار نصف موجة (أحادية الاتجاه):-

Three-Phase Half-Wave Controllers



الشكل (١٠-٥)

يبين دائرة متحكم جهد ثلاثي الطور نصف موجة

الشكل (١٠-٥) يبين دائرة متحكم جهد ثلاثي الطور نصف موجة. التيار

المر من خلال الحمل يمكن التحكم به عن طريق التحكم بالتأثيروسترات (T_1, T_3, T_5) ، وتقوم الديودات بتأمين للممر الراجع للتيار. ويكون تزامن القذح للتأثيروسترات حسب الترتيب (T_5, T_3, T_1) .

وحتى يمر للتيار من خلال الحمل يجب أن يكون أحد التأثيروسترات السابقة على الأقل في حالة أنحياز ألمي ومطبق على إشارة القذح.

إذا كانت جميع العناصر السابقة عبارة عن ديودات فإن ثلاثة ديودات سوف توصل في نفس الوقت وفترة التوصيل لكل ديود سوف تكون عبارة عن (180°) .

ومرة أخرى فإن للثايروستور سوف يقوم بالتوصيل إذا كان جهد المصدر له أكبر من جهد المهبط وبشرط أن يكون هنالك نبضة تدح لهذا الثايروستور. إذا كانت القيمة الفعالة لجهد الطور للمصدر هو (V_s) ، فتكون القيم اللحظية للأطوار الثلاثة بالشكل التالي:-

$$V_m = \sqrt{2}V_s$$

$$v_{AN} = V_m \sin \omega t$$

$$v_{BN} = V_m \sin \left(\omega t - \frac{2\pi}{3} \right)$$

$$v_{CN} = V_m \sin \left(\omega t - \frac{4\pi}{3} \right)$$

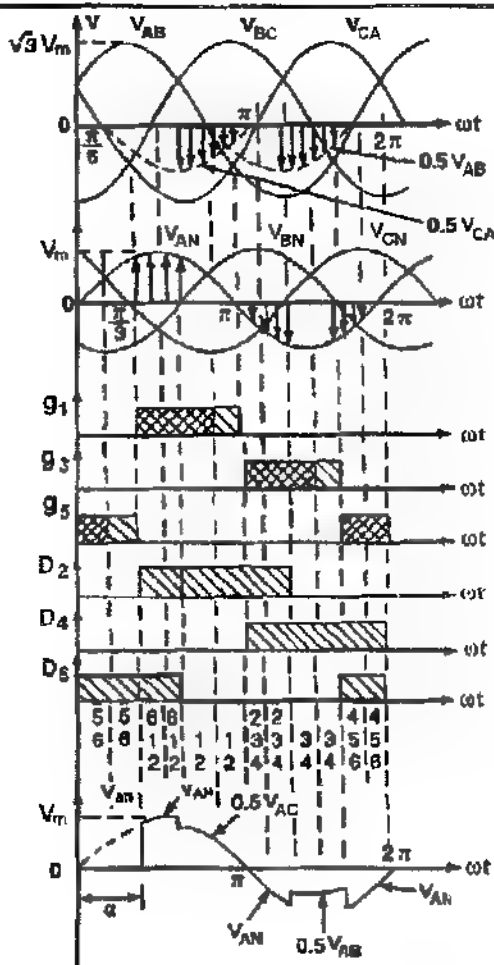
وتكون جهود الخطوط للمصدر تساوي إلى:-

$$v_{AB} = \sqrt{3}V_m \sin \left(\omega t + \frac{\pi}{6} \right)$$

$$v_{BC} = \sqrt{3}V_m \sin \left(\omega t - \frac{\pi}{2} \right)$$

$$v_{CA} = \sqrt{3}V_m \sin \left(\omega t - \frac{7\pi}{6} \right)$$

وفترات التوصيل للثايروستورات وشكل الموجة على الحمل تعتمد على زاوية الفتح (α) للثايروستورات. والشكل (٥-١١) يبين شكل موجة الدخل وفترة التوصيل لكل عنصر وشكل الموجة على الحمل من أجل زوايا فلاح $(\alpha = 60^\circ)$.



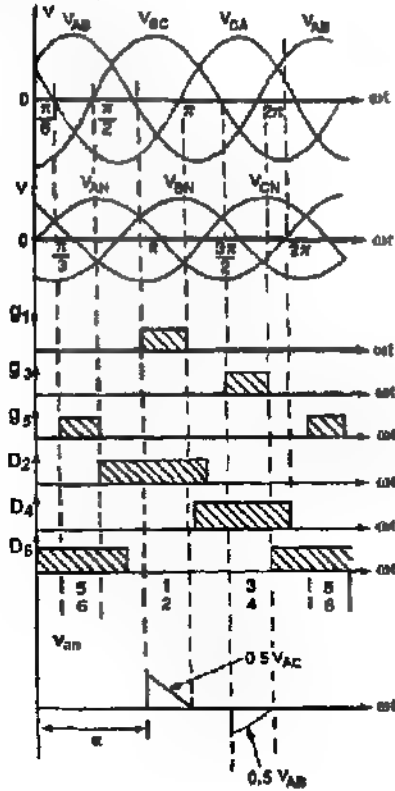
(a) For $\alpha = 60^\circ$

الشكل (١١-٥)

شكل موجة الدخل والخرج وفترة التوصيل لكل عنصر عند $(\alpha = 60^\circ)$

وبين الشكل (١٢-٥) شكل موجة الدخل وفترة للتوصيل لكل عنصر وشكل

الموجة على الحمل من أجل زوايا قدح $(\alpha = 150^\circ)$.



(b) For $\alpha = 150^\circ$

الشكل (١٢-٥)

شكل موجة الدخل والخرج وفترة التوصيل لكل عنصر عند ($\alpha = 150^\circ$)

من أجل ($0 \leq \alpha \leq 60^\circ$)، يكون هناك عنصران أو ثلاثة في حالة توصيل، واحتمالات توصيل العناصر هي:-

- ١- ثايرستورين وديود واحد.
- ٢- ثايرستور واحد وديود واحد.
- ٣- ثايرستور واحد وديودين.

عندما تكون زاوية القدح $(\alpha = 60^\circ)$ فإن:-

$$(T_1) \text{ يوصل في الفترة } \left(\frac{\pi}{3} = 60^\circ \rightarrow \pi = 180^\circ \right).$$

$$(T_3) \text{ يوصل في الفترة } (180^\circ \rightarrow 300^\circ).$$

$$(T_5) \text{ يوصل في الفترة } (300^\circ \rightarrow 420(60^\circ)).$$

$$(D_1) \text{ يوصل في الفترة } (60^\circ \rightarrow 240^\circ).$$

$$(D_4) \text{ يوصل في الفترة } (180^\circ \rightarrow 360^\circ).$$

$$(D_6) \text{ يوصل في الفترة } (300^\circ \rightarrow 480(120^\circ)).$$

إذا كانت العناصر الثلاثة موصلة كما في الشكل (5-13-أ)، ففي هذه

الحالة يظهر جهد فاز على الحمل مطابق لجهد الطور للمدحل كمثال:

$$v_{an} = v_{AN} = V_m \sin \omega t \quad (5.10)$$

إذا كان هنالك عنصرين موصلين في نفس الوقت، في هذه الحالة يمر التيار

فقط في خطين وتيار الخط الثالث يمكن اعتباره وكأنه دائرة مفتوحة. وبالتالي يظهر

جهد الخط للطورين الموصلين على طرفي الحمل كما يظهر في الشكل (5-13-ب)

ويكون جهد الطور في هذه الحالة يمثل نصف جهد الخط لأن الطرف (C) يكون

دائرة مفتوحة وبالتالي يظهر على الحمل جهد يساوي نصف جهد الخط كمثال:-

$$v_{an} = \frac{v_{AB}}{2} = \frac{\sqrt{3}V_m}{2} \sin \left(\omega t + \frac{\pi}{6} \right) \quad (5.11)$$

إذا كان جهد الطور يساوي صفراً تكون قيمة الجهد على الحمل تساوي صفراً.

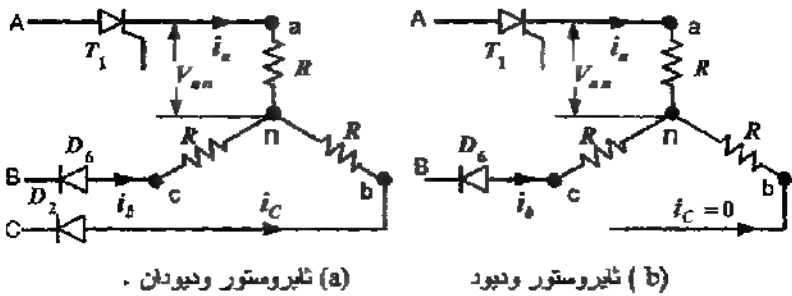
من أجل $(60^\circ \leq \alpha \leq 120^\circ)$:-

في هذه الحالة يقوم ثايرستور واحد بالتوصيل ويمكن أن يشارك في عملية

التوصيل ديود واحد أو ديودين .

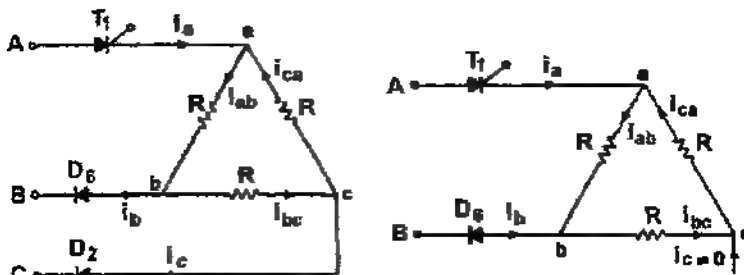
من أجل $(120^\circ \leq \alpha \leq 180^\circ)$:-

في هذه الحالة يوصل ثايرستور واحد مع ديود واحد في نفس الوقت. ويبين الشكل (١٣-٥) طريقة التوصيل للعناصر عندما يكون الحمل موصولاً بشكل نجمي.



الشكل (١٣-٥)

طريقة التوصيل للعناصر عندما يكون الحمل موصولاً بشكل نجمي والقيمة الفعالة للجهد على المخرج تعتمد على قيمة زاوية القدح للثايرستورات. والشكل (١٤-٥) و (١٥-٥) يبين عناصر التوصيل إذا كان الحمل موصولاً بشكل مثلثي.



الشكل (١٤-٥)

عناصر التوصيل إذا كان الحمل موصولاً بشكل مثلثي

ومما سبق فإنه يمكن إيجاد القيمة للعبارة لجهد الخارج على الحمل، والتي

تعتمد أساساً على قيمة زاوية القدح كما يلي:-

من أجل $(0 \leq \alpha < 90)$:-

$$V_R = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} v_{an}^2 d(\omega t)}$$

$$V_R = \sqrt{6} V_S \left\{ \frac{1}{\pi} \left[\int_{\alpha}^{2\pi/3} \frac{\sin^2 \omega t}{3} d(\omega t) + \int_{\pi/2}^{\pi/2+\alpha} \frac{\sin^2 \omega t}{4} d(\omega t) \right. \right.$$

$$+ \int_{2\pi/3+\alpha}^{4\pi/3} \frac{\sin^2 \omega t}{3} d(\omega t) + \int_{3\pi/2}^{3\pi/2+\alpha} \frac{\sin^2 \omega t}{4} d(\omega t)$$

$$\left. \left. + \int_{4\pi/3+\alpha}^{2\pi} \frac{\sin^2 \omega t}{3} d(\omega t) \right] \right\}^{1/2}$$

$$V_R = \sqrt{3} V_S \left[\frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi}{3} - \frac{\alpha}{4} + \frac{\sin 2\alpha}{8} \right) \right]^{1/2} \quad (5.12)$$

من أجل $(90 \leq \alpha < 120)$:-

$$V_R = \sqrt{6} V_S \left\{ \frac{1}{2\pi} \left[\int_0^{2\pi/3} \frac{\sin^2 \omega t}{3} d(\omega t) + \int_{\pi/2}^{\pi} \frac{\sin^2 \omega t}{4} d(\omega t) \right. \right.$$

$$+ \int_{2\pi/3+\alpha}^{4\pi/3} \frac{\sin^2 \omega t}{3} d(\omega t) + \int_{3\pi/2}^{2\pi} \frac{\sin^2 \omega t}{4} d(\omega t)$$

$$\left. \left. + \int_{4\pi/3+\alpha}^{2\pi} \frac{\sin^2 \omega t}{3} d(\omega t) \right] \right\}^{1/2}$$

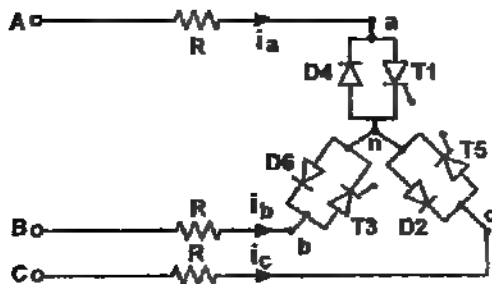
$$V_R = \sqrt{3} V_S \left[\frac{1}{\pi} \left(\frac{11\pi}{24} - \frac{\alpha}{2} \right) \right]^{1/2} \quad (5.13)$$

من أجل $(120 \leq \alpha < 210^\circ)$:-

$$V_R = \sqrt{6} V_S \left\{ \frac{1}{2\pi} \left[\int_{\pi/2-2\pi/3+\alpha}^{\pi} \frac{\sin^2 \alpha x}{4} d(\alpha x) + \int_{3\pi/2-2\pi/3+\alpha}^{2\pi} \frac{\sin^2 \alpha x}{4} d(\alpha x) \right] \right\}^{1/2}$$

$$V_R = \sqrt{3} V_S \left[\frac{1}{\pi} \left(\frac{7\pi}{24} - \frac{\alpha}{4} + \frac{\sin 2\alpha}{16} - \frac{\sqrt{3} \cos 2\alpha}{16} \right) \right]^{1/2} \quad (5.14)$$

وأبواع هذه المتحكمات للجهد تعتمد على طريقة توصيل الحمل وطريقة توصيل عناصر التحكم.



الشكل (٥-١٥)

ترتيبه ببيلة لحاكمات الجهد ثلاثية الطور أحادية الاتجاه

مثال (٥-٥) :- مقوم محكوم ثلاثي الطور نصف موجة (أحادي الاتجاه) بحمل مادي $(R = 10\Omega)$ ، وجهد الخط للمصدر يساوي $(V_L = 280V, f = 60Hz)$. زاوية القدح $(\alpha = \pi/3)$. أوجد القيمة الفعالة للفولتية الخارجة (V_R) . معامل القدرة للدخل. واكتب تعابير الفولتية الخارجة للطور (α) .

الحل :-

$$V_L = 280V, V_S = \frac{V_L}{\sqrt{3}} = \frac{280}{\sqrt{3}} = 161.6V, \alpha = \pi/3 \text{ and } R = 10\Omega$$

نجد قيمة (V_R) عند $(\alpha = \pi/3)$.

$$V_R = \sqrt{3} V_S \left[\frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi}{3} - \frac{\alpha}{4} + \frac{\sin 2\alpha}{8} \right) \right]^{1/2} = \sqrt{3} \times 120 \left[\frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi}{3} - \frac{\pi}{12} + \frac{\sin 2\pi}{24} \right) \right]^{1/2}$$

$$V_R = 110.8 \text{ V}$$

و القيمة الفعالة لتيار الحمل تساوي:-

$$I_R = \frac{V_R}{R} = \frac{110.86}{10} = 11.086 \text{ A}$$

القدرة الفعالة الخارجة على الحمل تساوي:-

$$P = 3 I_R^2 R = 3 \times 11.086^2 \times 10 = 3686.98 \text{ W}$$

وحيث أن الحمل موصول بشكل نجمة فإن $(I_L = I_R = 11.086 \text{ A})$. وبالتالي فإن

معدل القدرة الداخلة بالفولط أمبير تساوي:-

$$P_{VA} = 3 V_S I_L = 3 \times 120 \times 11.08^2 = 3990.96 \text{ VA}$$

معامل القدرة يساوي:-

$$PF \frac{P_o}{P_{VA}} = \frac{3686.98}{3990.96} = 0.924 \text{ (Lagging)}$$

إذا أخذ جهد الطور (a) كجهد مرجعي فإن:-

$$v_{AN} = 169.7 \sin \omega t$$

وبالتالي فإن جهود الخطوط تساوي:-

$$v_{AB} = 208 \times \sqrt{2} \sin \left(\omega t + \frac{\pi}{6} \right) = 294.2 \sin \left(\omega t + \frac{\pi}{6} \right)$$

$$v_{BC} = 294.2 \sin \left(\omega t - \frac{\pi}{2} \right)$$

$$v_{CA} = 294.2 \sin \left(\omega t - \frac{7\pi}{6} \right)$$

وبالاعتماد على الشكل (١١-٥) يمكن كتابة قيم فولتية الطور (v_{an}) كما يلي:-

$$\text{FOR } 0 \leq \omega t < \pi/3: \quad v_{an} = 0$$

$$\text{FOR } \pi/3 \leq \omega t < 4\pi/6: \quad v_{an} = v_{AN} = 169.7 \sin \omega t$$

$$\text{FOR } 4\pi/6 \leq \omega t < \pi: \quad v_{an} = -\frac{v_{AC}}{2} = -\frac{294.2}{2} = +147.1 \sin\left(\omega t - \frac{7\pi}{6} - \pi\right)$$

$$\text{FOR } \pi \leq \omega t < 4\pi/2: \quad v_{an} = v_{AN} = 169.7 \sin \omega t$$

$$\text{FOR } 4\pi/2 \leq \omega t < 5\pi/3: \quad v_{an} = \frac{v_{AB}}{2} = \frac{294.2}{2} = 147.1 \sin\left(\omega t + \frac{\pi}{6}\right)$$

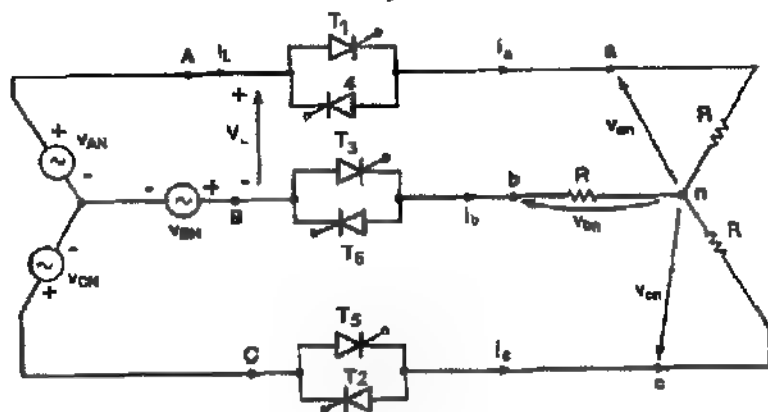
$$\text{FOR } 5\pi/3 \leq \omega t < 2\pi: \quad v_{an} = v_{AN} = 169.7 \sin \omega t$$

٥-٤-٢- متحكمات الجهد ثلاثية الأطوار موجة كاملة (ثلاثية الاتجاه):-

Three-Phase Full-Wave Ac Voltage Controller

يمكن وصل هذه المتحكمات بطرق مختلفة (نجمي أو مثلثي)، يبين الشكل

(١٦-٥) دائرة حاكمت الجهد بشكل نجمي.



الشكل (١٦-٥)

دائرة متحكمات جهد ثلاثية الأطوار موجة كاملة توصيل نجمي

وجهود الأطوار تعطى بالعلاقات:-

$$v_{AN} = V_m \sin \omega t$$

$$v_{BN} = V_m \sin \left(\omega t - \frac{2\pi}{3} \right)$$

$$v_{CN} = V_m \sin \left(\omega t - \frac{4\pi}{3} \right)$$

وجهود الخطوط تعطى بالعلاقة:-

$$v_{AB} = \sqrt{3} V_m \sin \left(\omega t + \frac{\pi}{6} \right)$$

$$v_{BC} = \sqrt{3} V_m \sin \left(\omega t - \frac{\pi}{2} \right)$$

$$v_{CA} = \sqrt{3} V_m \sin \left(\omega t - \frac{7\pi}{6} \right)$$

يكون تزامن الفدح للثايروستورات بالترتيب التالي:-

$$T_1, T_2, T_3, T_4, T_5, T_6$$

لزوايا الفدح ($0 \leq \alpha \leq 60^\circ$)، وقبل فدح الثايروستور (T_1) يكون هنالك

ثايروستوران في حالة التوصيل.

وعندما يتم فدح للثايرستور (T_1) يكون هنالك ثلاثة ثايرستورات في حالة

التوصيل. وبالتالي فإن عناصر التوصيل تكون محصورة بثايرستورين أو ثلاثة ثايرستورات.

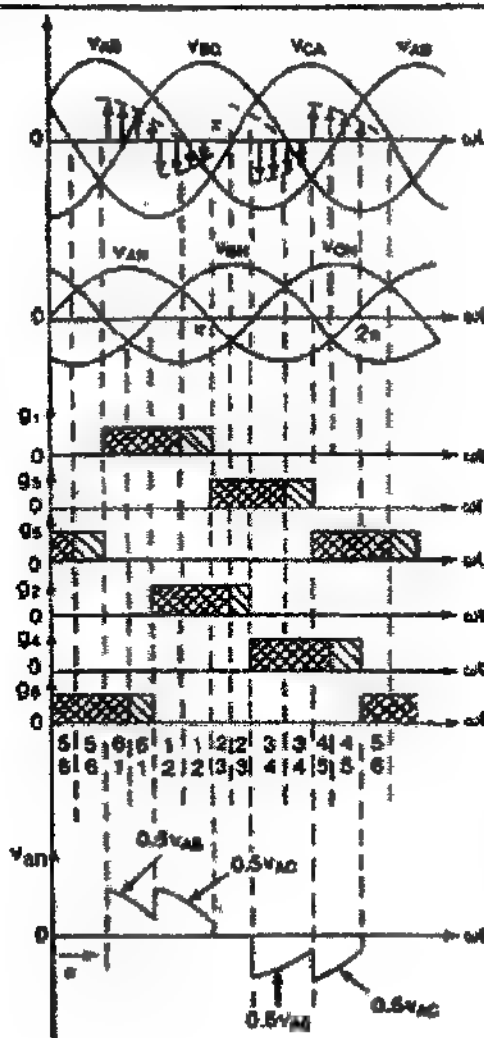
ولزوايا الفدح ($60^\circ < \alpha \leq 90^\circ$)، فإنه في هذه الحالة يقوم ثايرستورين

بالتوصيل في نفس الوقت.

ولزوايا الفدح ($90^\circ < \alpha \leq 150^\circ$)، فإنه في هذه الحالة يقوم ثايرستورين

بالتوصيل في نفس الوقت.

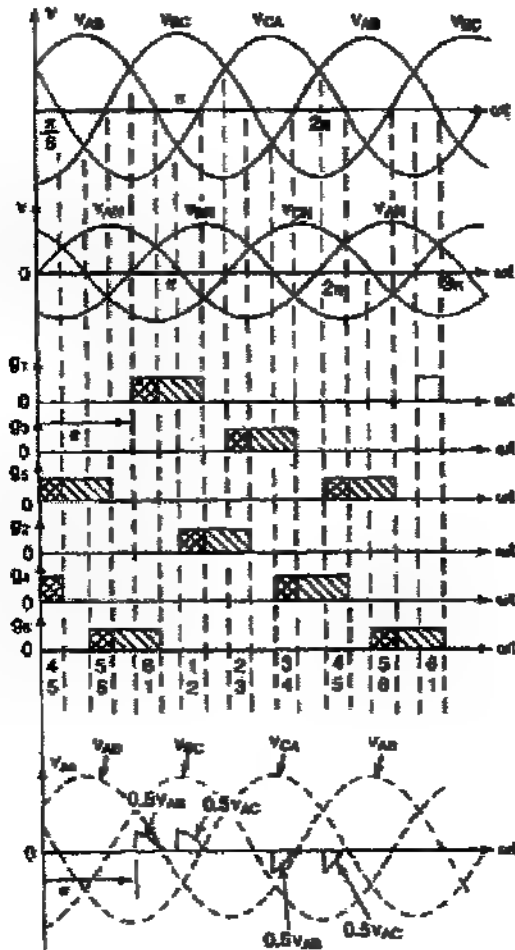
ولزاوية القذح ($\alpha \geq 150^\circ$)، فإنه في هذه الحالة لا يوجد أي ثابستور في حالة التوصيل، ويكون الجهد على الحمل مساوياً للصفر عند ($\alpha = 150^\circ$).
 مجال التحكم في زاوية القذح محصور ضمن المجال ($0 \leq \alpha \leq 150^\circ$). ويبين الشكل (١٧-٥) شكل الموجة على الحمل عند زاوية قذح ($\alpha = 60^\circ$).



الشكل (٥-١٧)

شكل الموجة على الحمل عند زاوية قرح ($\alpha = 60^\circ$) موجة كاملة ثنائية الاتجاه

وبين الشكل (١٨-٥) شكل الموجة على الحمل عند زاوية قرح ($\alpha = 120^\circ$).



الشكل (١٨-٥)

شكل الموجة على الحمل عند زاوية قرح ($\alpha = 120^\circ$) موجة كاملة ثلاثية الاتجاه

ومما سبق فإنه يمكن إيجاد القيمة الفعالة لجهد الخرج على الحمل، والتي تعتمد أساساً على قيمة زلوية القدح كما يلي:-

من أجل $(0 \leq \alpha < 60)$:

$$V_R = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} v_{ao}^2 d(\omega t)}$$

$$V_R = \sqrt{6} V_S \left\{ \frac{1}{\pi} \left[\int_0^{\pi/3} \frac{\sin^2 \omega t}{3} d(\omega t) + \int_{\pi/4}^{\pi/2+\alpha} \frac{\sin^2 \omega t}{4} d(\omega t) \right. \right.$$

$$+ \int_{\pi/3+\alpha}^{2\pi/3} \frac{\sin^2 \omega t}{3} d(\omega t) + \int_{\pi/2}^{\pi/2+\alpha} \frac{\sin^2 \omega t}{4} d(\omega t)$$

$$\left. \left. + \int_{2\pi/3+\alpha}^{\pi} \frac{\sin^2 \omega t}{3} d(\omega t) \right] \right\}^{1/2}$$

$$V_R = \sqrt{6} V_S \left[\frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi}{6} - \frac{\alpha}{4} + \frac{\sin 2\alpha}{8} \right) \right]^{1/2} \quad (5.15)$$

من أجل $(60 \leq \alpha < 90^\circ)$:-

$$V_R = \sqrt{6} V_S \left\{ \frac{2}{2\pi} \left[\int_{\pi/2-\pi/3+\alpha}^{5\pi/6-\pi/3+\alpha} \frac{\sin^2 \omega t}{4} d(\omega t) + \int_{\pi/2-\pi/3+\alpha}^{5\pi/6-\pi/3+\alpha} \frac{\sin^2 \omega t}{4} d(\omega t) \right] \right\}^{1/2}$$

$$V_R = \sqrt{6} V_S \left[\frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi}{12} + \frac{3 \sin 2\alpha}{16} + \frac{\sqrt{3} \cos 2\alpha}{16} \right) \right]^{1/2} \quad (5.16)$$

من أجل $(90^\circ \leq \alpha < 150^\circ)$:-

$$V_R = \sqrt{6} V_S \left\{ \frac{2}{2\pi} \left[\int_{\pi/2-\pi/3+\alpha}^{\pi} \frac{\sin^2 \omega t}{4} d(\omega t) + \int_{\pi/2-\pi/3+\alpha}^{\pi} \frac{\sin^2 \omega t}{4} d(\omega t) \right] \right\}^{1/2}$$

$$V_R = \sqrt{6} V_S \left[\frac{1}{\pi} \left(\frac{5\pi}{24} - \frac{\alpha}{4} + \frac{\sin 2\alpha}{16} - \frac{\sqrt{3} \cos 2\alpha}{16} \right) \right]^{1/2} \quad (5.17)$$

مثال (٥-٦) :- مقوم محكوم ثلاثي للطور موجة كاملة (ثنائي الاتجاه)، بحمل مادي ($R = 10\Omega$)، وجهد للخط للمصدر يساوي ($V_{L-L} = 280V$, $f = 60Hz$). زاوية القدح ($\alpha = \pi/3$). أوجد القيمة الفعالة للفلتية الخارجة (V_R). معامل قدرة الدخل. وأكتب تعابير الفلوتية الخارجة للطور (α).
الحل:-

$$V_L = 280V, V_S = \frac{V_L}{\sqrt{3}} = \frac{280}{\sqrt{3}} = 161.66V, \alpha = \pi/3 \text{ and } R = 10\Omega$$

نجد قيمة (V_R) عند ($\alpha = \pi/3$).

$$V_R = \sqrt{6} V_S \left[\frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi}{6} - \frac{\alpha}{4} + \frac{\sin 2\alpha}{8} \right) \right]^{1/2} = \sqrt{3} \times 120 \left[\frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi}{6} - \frac{\pi}{12} + \frac{\sin 2\pi}{24} \right) \right]^{1/2}$$

$$V_R = 100.9V$$

$$I_R = \frac{V_R}{R} = \frac{100.9}{10} = 10.09A$$

والقيمة الفعالة لتيار الحمل تساوي:-

القدرة الفعالة الخارجة على الحمل تساوي:-

$$P = 3I_R^2 R = 3 \times 10.09^2 \times 10 = 3054.24W$$

وحيث أن الحمل موصول بشكل نجمة فإن ($I_L = I_R = 10.09A$). وبالتالي فإن معدل القدرة الداخلة بالفولط لمبير تساوي:-

$$P_{VA} = 3V_S I_L = 3 \times 120 \times 10.09 = 3632.4VA$$

معامل القدرة يساوي:-

$$PF = \frac{P}{P_{VA}} = \frac{3054.24}{3632.4} = 0.84 \text{ (Logging)}$$

إذا كانت فولتية الطور (a) هي القيمة المرجعية فإن:-
 $v_{AN} = 169.7 \sin \omega t$
 وبالتالي فإن جهود الخطوط تساوي:-

$$v_{AB} = 208 \times \sqrt{2} \sin\left(\omega t + \frac{\pi}{6}\right) = 294.2 \sin\left(\omega t + \frac{\pi}{6}\right)$$

$$v_{BC} = 294.2 \sin\left(\omega t - \frac{\pi}{2}\right)$$

$$v_{CA} = 294.2 \sin\left(\omega t - \frac{7\pi}{6}\right)$$

وبالاعتماد على الشكل (٥-١٧) يمكن كتابة قيم فولتية الطور (v_{an}) كما يلي:-

$$\text{FOR } 0 \leq \omega t < \frac{\pi}{3}: \quad v_{an} = 0$$

$$\text{FOR } \frac{\pi}{3} \leq \omega t < \frac{2\pi}{3}: \quad v_{an} = \frac{v_{AB}}{2} = \frac{294.2}{2} = 147.1 \sin\left(\omega t + \frac{\pi}{6}\right)$$

$$\text{FOR } \frac{2\pi}{3} \leq \omega t < \pi: \quad v_{an} = \frac{v_{AC}}{2} = -\frac{v_{CA}}{2} = 147.1 \sin\left(\omega t - \frac{7\pi}{6} - \pi\right)$$

$$\text{FOR } \pi \leq \omega t < \frac{4\pi}{3}: \quad v_{an} = 0$$

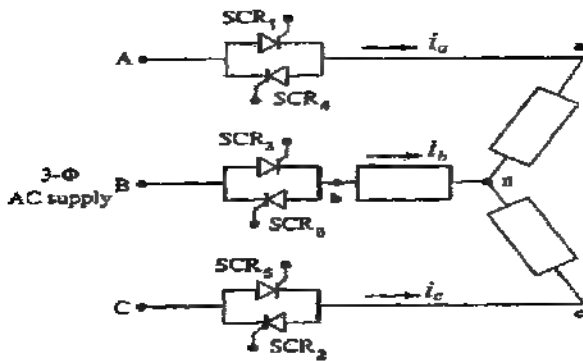
$$\text{FOR } \frac{4\pi}{3} \leq \omega t < \frac{5\pi}{3}: \quad v_{an} = \frac{v_{AB}}{2} = \frac{294.2}{2} = 147.1 \sin\left(\omega t + \frac{\pi}{6}\right)$$

$$\text{FOR } \frac{5\pi}{3} \leq \omega t < 2\pi: \quad v_{an} = \frac{v_{AC}}{2} = 147.1 \sin\left(\omega t - \frac{7\pi}{6} - \pi\right)$$

ومن الملاحظ أن معامل القدرة يعتمد على زاوية القدح (α).

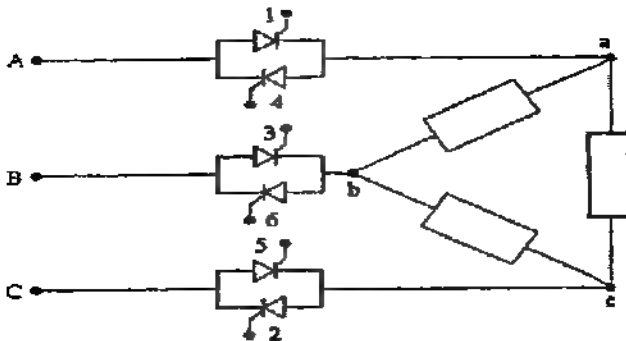
يبين الشكل (٦-١٩) طرق توصيل متحكمات الجهد ثلاثية الأطوار موجة

كاملة (ملئي ونجمة).



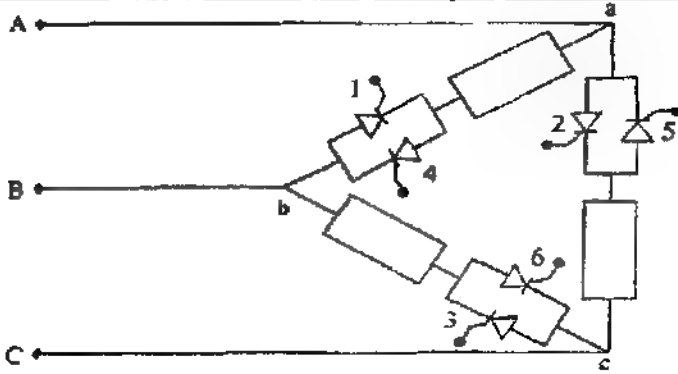
الشكل (5-19-أ)

الدائرة تعطي جهد منخفض على أطراف الحمل وتيار مرتفع خلال الثايرستور



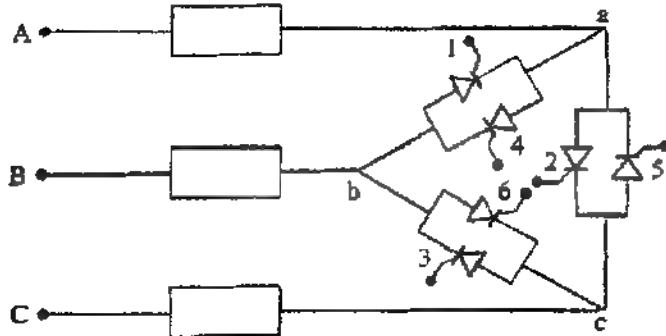
الشكل (5-19-ب)

الدائرة تعطي جهد منخفض على أطراف الحمل وتيار مرتفع خلال الثايرستور



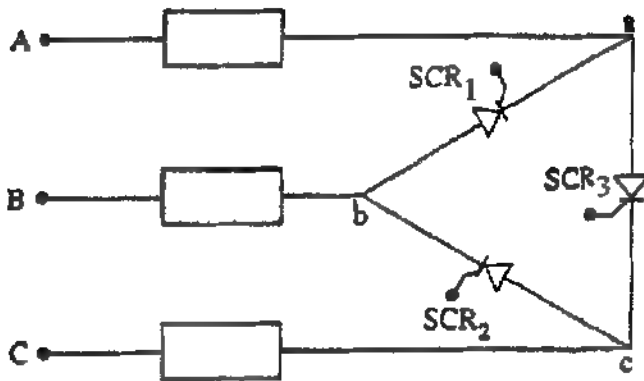
الشكل (c-١٩-٥)

الدائرة تعطي جهد مرتفع على أطراف الحمل وتيار منخفض خلال الثايرستور



الشكل (d-١٩-٥)

الدائرة تعطي جهد منخفض على أطراف الحمل وتيار مرتفع خلال الثايرستور



الشكل (٥-١٩-٤)

التحكم بجهد الحمل باستخدام ثلاثة ثايرستورات بدلاً من ستة

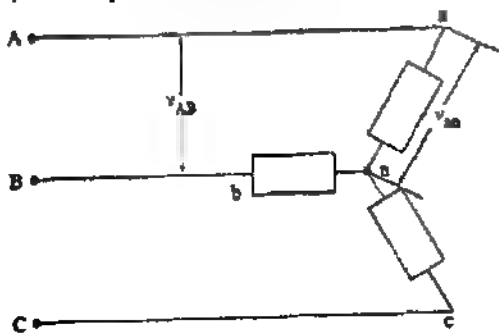
وفي الشكل (٥-١٩-٤) فإن التيار العار من خلال الثايرستور يساوي

ضعف التيار العار من خلال الثايرستور للدوائر السابقة من الشكل (٥-١٩-٤).

ولتحليل عمل هذه المتحكمات حسب الدائرة المبينة في الشكل (٥-١٩-٤). طبيعة

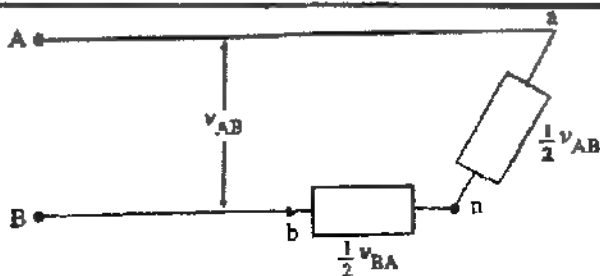
عمل هذه الدائرة يعتمد على زاوية القدح (α) للثايرستورات، وحسب مقدار هذه

للزاوية فإنه يوجد أربعة احتمالات لعمل الدائرة مبينة في الشكل (٥-٢٠-٤).



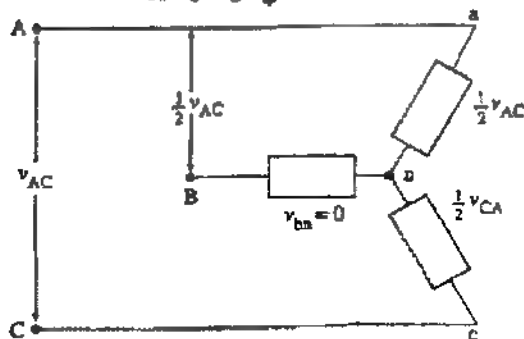
الشكل (٥-٢٠-٤)

الاحتمال الاول من التوصيل



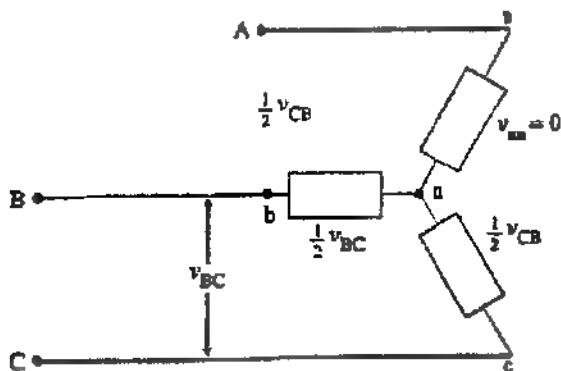
الشكل (٢٠-٥)

الاحتمال الثاني من التوصيل



الشكل (٢٠-٥)

الاحتمال الثالث من التوصيل



الشكل (٢٠-٥) الاحتمال الرابع من التوصيل

ملاحظة:- في حال كون احدى التايرستورات في حالة التوصيل في كل خط فإن الجهد على أطراف الحمل يساوي جهد الطور. في حال كون احدى التايرستورات في حالة الانفصال في أحد الخطوط فإن الجهد على أطراف الحمل يساوي نصف جهد الخط، حيث تعمل الدائرة في هذه الحالة عمل دائرة أحادية الطور ويكون مصدر الجهد لها يساوي جهد الخط بين الطورين.

ويمكن تلخيص عمل الدائرة حسب قيم زاوية القدح للحمل المادي بالأوضاع الرئيسية التالية:-

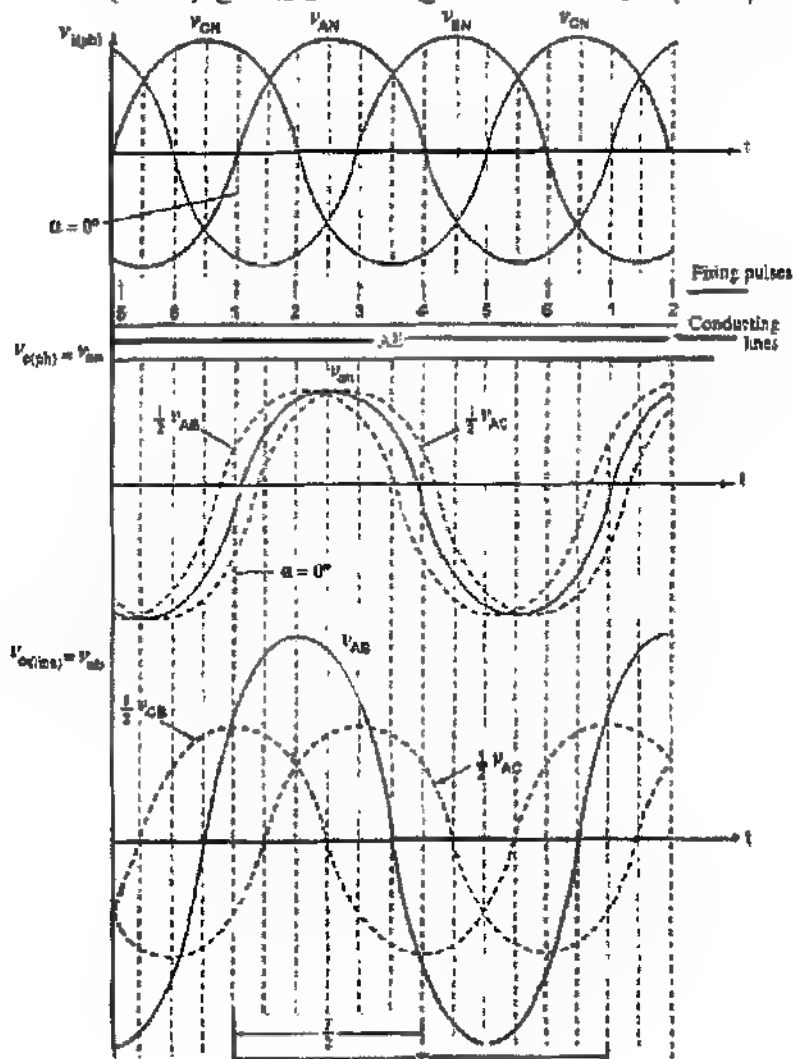
١- إذا كانت $(0 \leq \alpha \leq 60^\circ)$ ، وتزامن القدح يكون بالترتيب:-

$$T_1, T_2, T_3, T_4, T_5, T_6$$

وفي هذه الحالة فإن القيمة الفعالة للجهد على أطراف الحمل تعطى بالعلاقة:-

$$V_{rms} = V_s \sqrt{\frac{1}{3} - \frac{\alpha}{2\pi} + \frac{\sin 2\alpha}{4\pi}} \quad (5.18)$$

الشكل (٢١-٥) يبين شكل موجة الخرج من أجل زاوية قدح $(\alpha = 0^\circ)$:-



الشكل (٢١-٥)

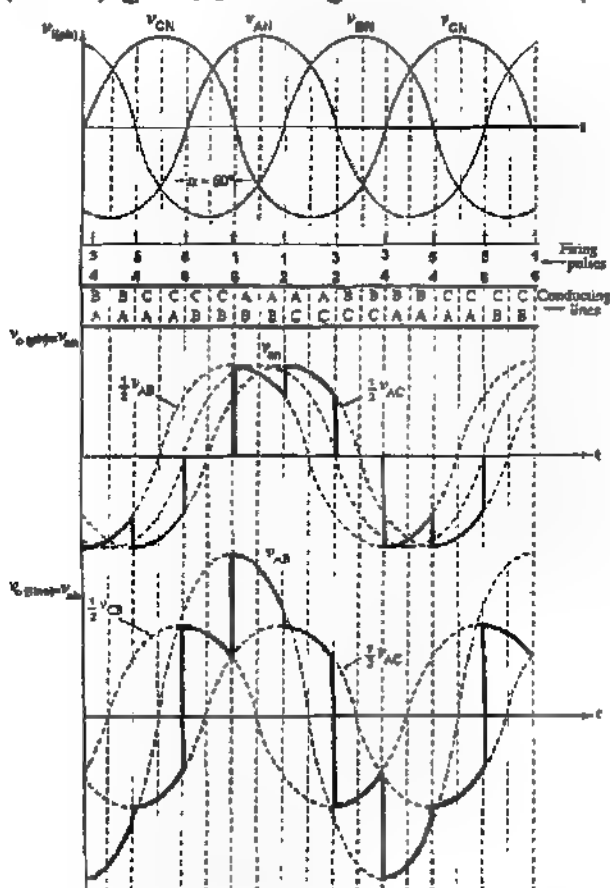
شكل موجة الخرج من أجل زاوية قدح $(\alpha = 0^\circ)$

٢- إذا كانت $(60 < \alpha < 90)$:- في هذه الحالة يوصل ثايروستور وحيد في خطين من الدائرة. ويكون جهد الطور على الحمل يساوي نصف جهد الخط ، وفترة التوصيل لكل ثايروستور تساوي (120°) .

والقيمة الفعالة للجهد على أطراف الحمل تعطى بالعلاقة:-

$$V_{rms} = V_s \sqrt{\frac{1}{6} - \frac{3 \sin 2\alpha}{8\pi} + \frac{\sqrt{3} \cos 2\alpha}{8\pi}} \quad (5.19)$$

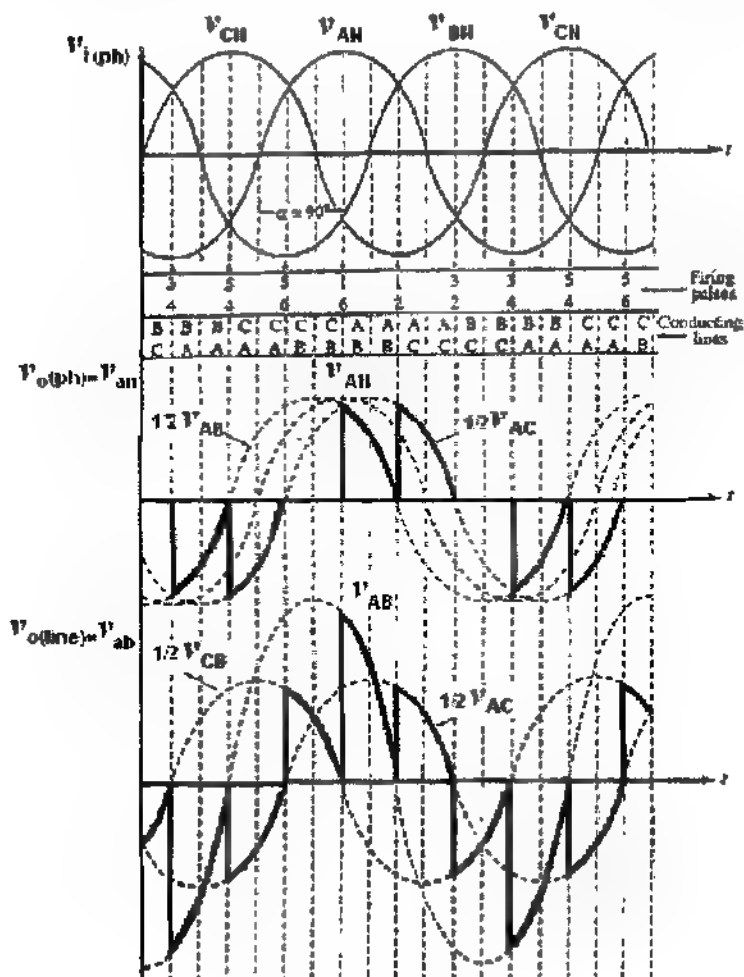
الشكل (٢٣-٥) يبين شكل موجة للخرج من اجل زاوية قُدح ($\alpha = 60^\circ$).



الشكل (٢٣-٥)

شكل موجة للخرج من اجل زاوية قُدح ($\alpha = 60^\circ$)

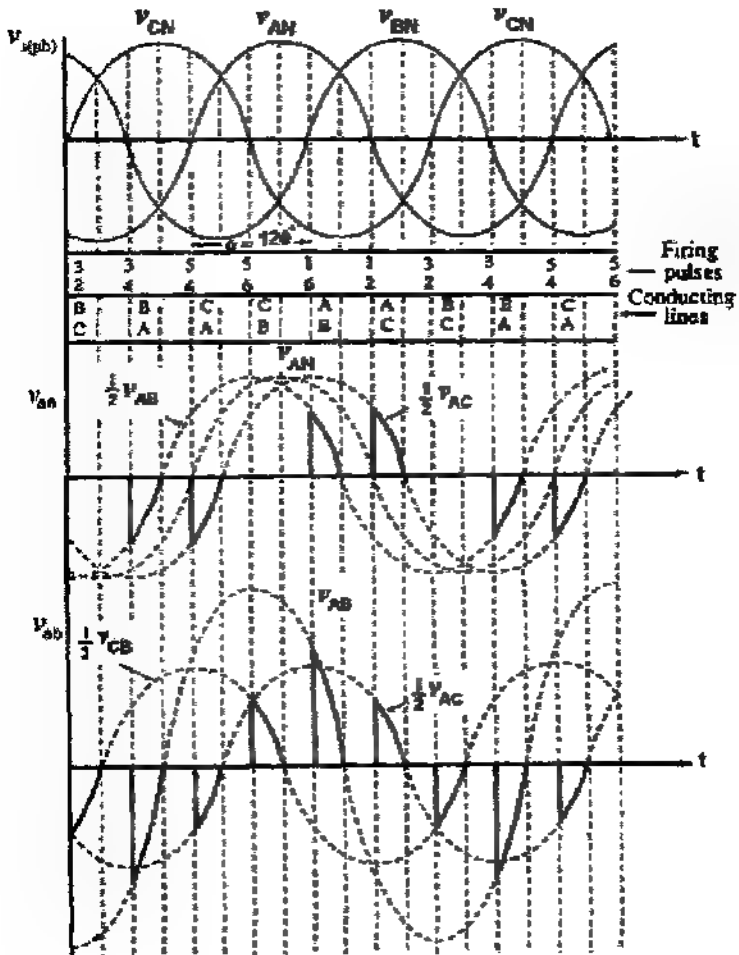
الشكل (٢٤-٥) يبين شكل موجة الفرج من اجل زاوية قدح ($\alpha = 90^\circ$).



الشكل (٢٤-٥)

شكل موجة الفرج من اجل زاوية قدح ($\alpha = 90^\circ$)

يبين الشكل (٢٥-٥) شكل موجة الخارج من اجل زاوية قدح ($\alpha = 120^\circ$).



الشكل (٢٥-٥)

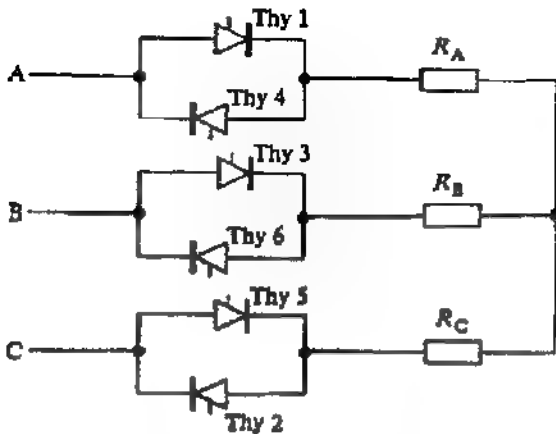
شكل موجة للخروج من اجل زاوية قدح ($\alpha = 120^\circ$)

٣- إذا كانت $(90 \leq \alpha \leq 150)$:- في هذه الحالة لا يوجد أكثر من ثايرستور في خطين في حالة توصيل، وفترة التوصيل لكل ثايرستور تساوي (120°) . والقيمة الفعالة للجهد على أطراف الحمل تعطى بالعلاقة :-

$$V_{rms} = \sqrt{3} V_s \sqrt{\frac{5}{12} - \frac{\alpha}{2\pi} + \frac{\sin 2\alpha}{8\pi} + \frac{\sqrt{3} \cos 2\alpha}{8\pi}} \quad (5.20)$$

٤- إذا كانت $(\alpha \geq 150)$:- فإنه في هذه الحالة لا يوجد أي ثايرستور في حالة التوصيل ويكون الجهد على أطراف الحمل يساوي الصفر.
ولتحليل عمل متحكمات الجهد ثلاثية الأطوار نجيبه التوصيل موحة كاملة. إذا كان الحمل مادي، إستخدم التحكم بزاوية الطور.

لنأخذ الدائرة المبينة في الشكل (٥-٢٦) من أجل هذا التحليل :-



الشكل (٥-٢٦)

دائرة متحكم جهد ثلاثية الأطوار توصيل نجمي

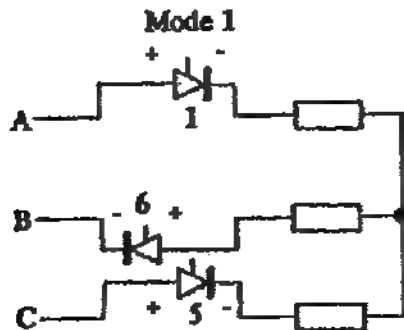
في هذه الدائرة يكون جهود الأطوار منسوبة إلى نقطة الحياضي هي (V_A, V_B, V_C) بزاوية فرق طور مقدارها (120°) . وسوف يتم قدح الثايرستورات

بالتتابع من الثايروستور (T_1) وحتى الثايروستور (T_6) كما هو مبين في الشكل (٢٥-٥) وهو التتابع للأطوار ($A-B-C$).

لنفترض أن كل ثايروستور يمكن قنحه بزاوية تصل إلى (180°)، حيث يمكن أن يمر التيار خلال أي ثايروستور إذا كان هذا الثايروستور ذو انحياز أمامي (مطبق عليه جهد تحيز أمامي).

ولهذه الدائرة ستة أوضاع من العمل لكل دورة من دورات موجبة الدخل وهي كل وضع من هذه الأوضاع فإن التيار يستطيع المرور في كل الأطوار الثلاثة، في اثنان منها يكون التيار في نفس الاتجاه وفي للطور الثالث يكون التيار بعكس الاتجاه طالما أن هذه الثايروستورات في حالة الانحياز الأمامي (جهد المصعد موجب بالنسبة إلى المهبط). وهذه الأوضاع من العمل تحدث في فترات مختلفة من الدورة معتمدة على زاوية القدح المستخدمة. وتتابع العمل لهذه الأوضاع سوف يتم شرحه للوصول إلى أشكال موجة الحمل الميينة في الشكل (٢٣-٥)، وذلك من أجل زاوية قدح ($\alpha = 30^\circ$).

١- الوضع الأول:- تكون الدائرة في هذا الوضع ميينة في الشكل (٢٧-٥).

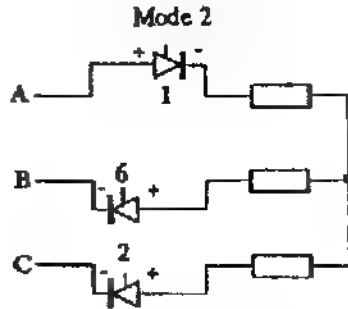


الشكل (٢٧-٥)

دفرة الوضع الأول

في هذا الوضع يكون الجهد لكلا الطورين (A, C) موجباً (V_A, V_C) والجهد للطور (B) سالباً (V_B) . جميع التايروستورات الثلاثة تكون موصلة وخط الحيادي للحمل يكون على نفس الجهد لمصدر الجهد. ثيار الطور وجهد الحمل سوف يتبعان جهد المصدر. عندما يصل الجهد (V_C) إلى الصفر فإن التايروستور (T_3) سوف يطفئ ويترك التايروستورين (T_1, T_6) في حالة التوصيل، وبالتالي يكون للتياران متساويان ومتعاكسان في الاتجاه.

٢- الوضع الثاني:- يحدث عندما يتم قذح التايروستور (T_2) . والشكل (٥-٢٨) يبين الدائرة المكافئة لهذا الوضع:-



الشكل (٥-٢٨)

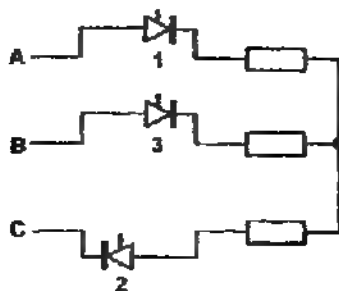
الدائرة الكهربائية لوضع الثاني

في هذا الوضع تكون التايروستورات الثلاثة (T_1, T_2, T_6) موصلة على خط الحيادي للحمل والجهد يساوي صفراً. وجهد الحمل وكذلك التيار يتبعان جهد مصدر التغذية. عندما يصل التيار في التايروستور (T_6) إلى الصفر فإن هذا التايروستور يطفئ ويبقى التايروستوران (T_1, T_2) في حالة التوصيل مجبرة جهد الحيادي إلى الارتفاع عن الصفر.

٣- الوضع الثالث:- يحدث عندما يتم قذح التايروستور (T_3) . والدائرة المكافئة لهذا الوضع مبينة في الشكل (٥-٢٩).

يكرر نفس الوضع السابق حتى يصل التيار إلى الصفر ويتم إطفاء التايروستور (T_1) ويبقى التايروستورين (T_2, T_3) في حالة للتوصيل.

Mode 3

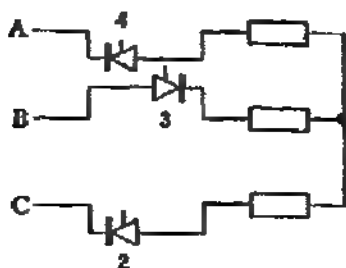


الشكل (٥-٢٩)

الدائرة الكهربائية للوضع الثالث

٤- للوضع الرابع:- يحدث عندما يتم قذف التايروستور (T_4) والدائرة المكافئة لهذا الوضع مبينة في الشكل (٥-٣٠).

Mode 4



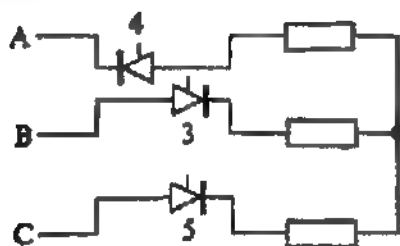
الشكل (٥-٣٠)

الدائرة الكهربائية للوضع الرابع

يكرر نفس الوضع السابق.

٥- الوضع الخامس:- يحدث عندما يتم قذف التايروستور (T_5) والدائرة المكافئة لهذا الوضع مبينة في الشكل (٥-٣١).

Mode 5



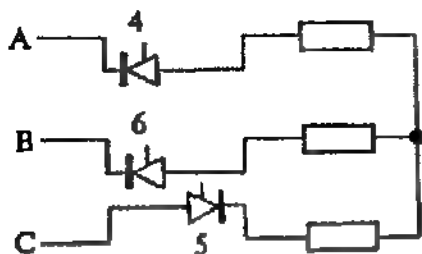
الشكل (٣١-٥)

الدائرة الكهربائية للوضع الخامس

ويكرر نفس الوضع السابق .

٦-الوضع السادس:- يحدث عندما يتم قذح الثايرستور (T_6) والدائرة المكافئة لهذا الوضع مبينة في الشكل (٣٢-٥).

Mode 6

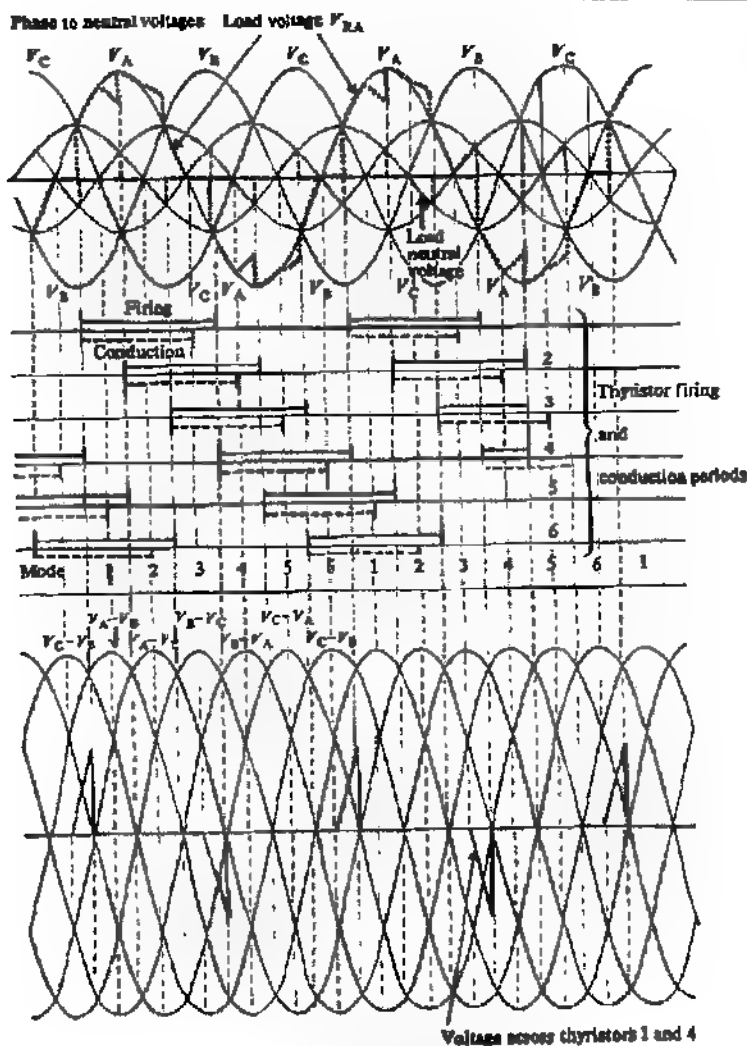


الشكل (٣٢-٥)

الدائرة الكهربائية للوضع السادس

ويكرر نفس الوضع السابق .

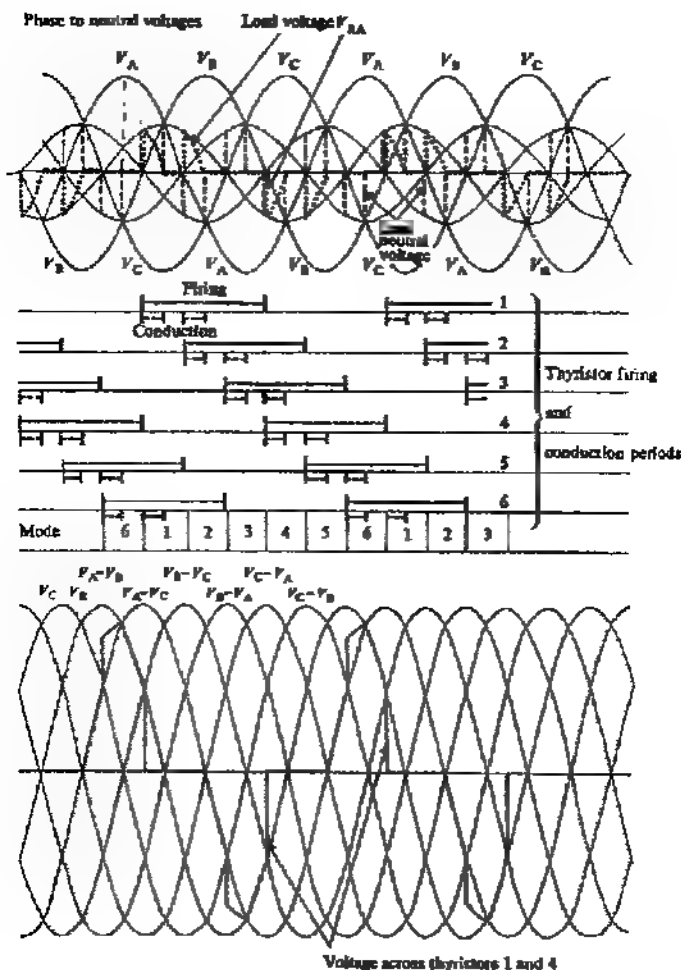
والشكل (٣٣-٥) يبين شكل الموجة على الحمل نتيجة التحليل السابق من أجل زلوية قذح ($\alpha = 30^\circ$).



الشكل (٣٣-٥)

شكل الموجة على الحمل نتيجة التحميل السابق من أجل زاوية فادح ($\alpha = 30^\circ$)

والشكل (٥-٣٤) يبين شكل الموجة على الحمل للتحليل السابق من أجل زاوية قذح $(\alpha = 120^\circ)$.



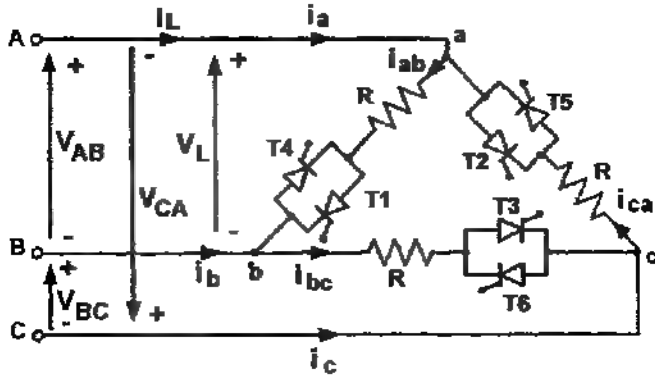
الشكل (٥-٣٤)

شكل الموجة على الحمل للتحليل السابق من أجل زاوية قذح $(\alpha = 120^\circ)$

٥-٤-٣- متحكمات الجهد ثلاثية الأطوار توصيل ثلثا موجة كاملة

ومجال التحكم في زاوية القدح يكون محصورا ضمن المجال $(0 \leq \alpha \leq 150)$.

متحكمات الجهد ثلاثية الأطوار الموصولة بشكل مثلثي، حيث يبين الشكل (٥-٣٥) التوصيل المثلثي لمتحكمات الجهد..



الشكل (٥-٣٥)

متحكم جهد موصول بشكل مثلثي

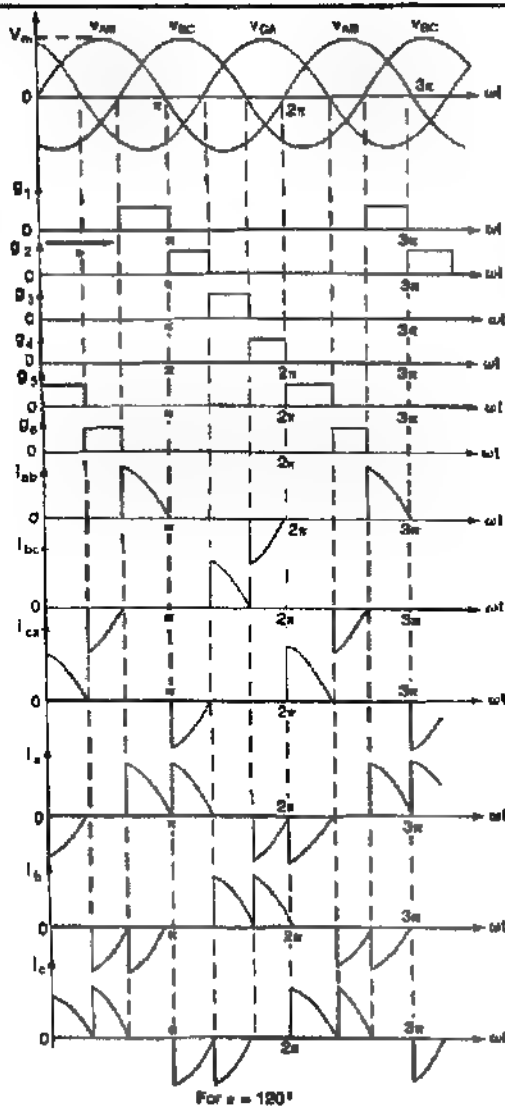
الشكل (٥-٣٦) يبين شكل الموجة على الحمل لهذه المتحكمات.

حيث أن تيار الطور في نظام ثلاثي الطور يساوي $\left(\frac{1}{\sqrt{3}}\right)$ من تيار الخط، فإن التيار المقرر للثايرستور سوف يكون أقل منه في حال وضع الثايرستور في الخط. نعرض أن جهود الخط اللحظية هي:-

$$v_{AB} = v_{ab} = \sqrt{2} V_s \sin(\omega t)$$

$$v_{BC} = v_{bc} = \sqrt{2} V_s \sin\left(\omega t - \frac{2\pi}{3}\right)$$

$$v_{CA} = v_{ca} = \sqrt{2} V_s \sin\left(\omega t - \frac{4\pi}{3}\right)$$



الشكل (٥-٣٦)

شكل الموجة على الحمل لمتحكمات الجهد توصيل متناوب

جهود الخط للمدخل، وتيارات الخط للطور، وإشارات القدح تظهر في الشكل (٣٦-٥) من أجل زاوية قدح $(\alpha = 120^\circ)$ وحمل مادي. للحمل المادي القيمة الفعالة لجهد الطور بالعلاقة التالية:-

$$\begin{aligned} V_R &= \left[\frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{2\pi} v_{ab}^2 d(\omega t) \right]^{1/2} \\ &= \frac{2}{2\pi} \sqrt{\int_{\alpha}^{2\pi} 2V_S^2 \sin \omega t d(\omega t)} \\ &= V_S \sqrt{\frac{1}{\pi} \left(\pi - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right)} \end{aligned} \quad (5.21)$$

والقيمة العظمى لجهد الخرج يمكن الحصول عليها عندما $(\alpha = 0)$ ومدى التحكم لزاوية القدح تكون $(0 \leq \alpha \leq \pi)$.

تيارات للخط يمكن الحصول عليها من تيارات للطور حيث:

$$i_a = i_{ab} - i_{ca} \quad i_b = i_{bc} - i_{cb} \quad i_c = i_{ca} - i_{bc} \quad (5.22)$$

من الشكل (٣٦-٥) تيارات للخط تعتمد على زاوية القدح، ويمكن أن تكون هذه للتيارات غير متصلة. القيمة الفعالة لتيارات الخط والطور للحمل يمكن الحصول عليها باستخدام تحليل فوريير أو التحليلات العددية (Numerical Solution).

إذا كانت (I_n) القيمة الفعالة لعدد (n) من المركبات التوافقية لتيار الطور، فإن القيمة الفعالة لتيار الطور تحسب من العلاقة:-

$$I_{ab} = (I_1^2 + I_3^2 + I_5^2 + I_7^2 + I_9^2 + I_{11}^2 + \dots + I_n^2)^{1/2} \quad (5.23)$$

لما بالنسبة الى توصيلة الدلتا فإن المركبات التوافقية لتيارات الطور $(n = 3m)$ حيث (m) عدد زوجي، تتفق حول توصيلة الدلتا ولا تظهر في الخط.

$$I'_{ab} = (I_1^2 + I_5^2 + I_7^2 + I_{11}^2 + \dots + I_n^2)^{1/2}$$

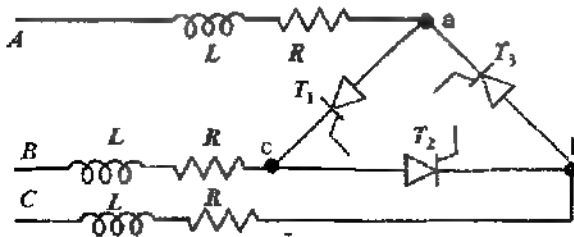
القيمة الفعالة لتيار الخط تساوي:-

$$I_R = \sqrt{3} \sqrt{I_1^2 + I_2^2 + I_3^2 + I_{11}^2 + \dots + I_n^2} \quad (5.24)$$

نتيجة لذلك فإن القيمة الفعالة لتيارات الخط لنظام ثلاثي الطور سوف تكون أقل من العلاقة المعروفة بين تيار الخط وتيار الطور كما هو واضح في العلاقة التالية:-

$$I_R = \sqrt{3} I'_{ab} < \sqrt{3} I_{ab} \quad (5.25)$$

تكون التوصيلة البديلة لحاكمات الجهد ثلاثية الطور توصيلة دلتا والتي تحتوي على ثلاثة ثايروستورات تظهر في الشكل (٣٧-٥) والتي تدعى:-
(Polygon-connected controller).



الشكل (٣٧-٥)

التوصيلة البديلة لحاكمات الطور توصيلة دلتا

مثال (٧-٥):- نظام ثلاثي الطور توصيلة دلتا موجة كاملة الشكل (٣٥-٥)، له مقاومة حمل $(R = 10 \Omega)$ وجهد الخط $(V_s = 208 V_{rms})$ ، تردد $(60 Hz)$ وزاوية قدح $(\alpha = 2\pi/3)$. المطلوب إيجاد :-

- ١- للقيمة الفعالة لجهد طور الخرج (V_R) .
- ٢- التعبير اللحظي للتيارات (i_{ca}, i_{cb}, i_R) .
- ٣- القيمة الفعالة لتيار الطور (I_{ab}) وتيار الخط (I_o) .
- ٤- معامل القدرة (PF) .
- ٥- القيمة الفعالة لتيار الثايروستور (I_{RT}) .

الحل :-

$$I_m = \frac{\sqrt{2} \times 208}{10} = 29.4 \text{ A} \quad \text{القيمة العظمى لتيار الطور}$$

١- من المعادلة (٥-٢١) فإن (V_o) :-

$$V_R = V_S \sqrt{\frac{1}{n} \left(\pi - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right)} = 92 \text{ V}$$

٢- إذا تم فرض (i_{ab}) المتجه المرجعي وكان $(i_{ab} = I_m \sin \omega t)$ ، فإن التيارات اللحظية تساوي :-

$$\text{For } 0 \leq \omega t < \frac{\pi}{3} : \Rightarrow i_{ab} = 0$$

$$i_{ca} = I_m \sin \left(\omega t - \frac{4\pi}{3} \right)$$

$$i_a = i_{ab} - i_{ca} = -I_m \sin \left(\omega t - \frac{4\pi}{3} \right)$$

$$\text{For } \frac{\pi}{3} \leq \omega t < \frac{2\pi}{3} : \Rightarrow i_{ab} = i_{ca} = i_a = 0$$

$$\text{For } \frac{2\pi}{3} \leq \omega t < \pi : \Rightarrow i_{ab} = I_m \sin (\omega t)$$

$$i_{ca} = 0$$

$$i_a = i_{ab} - i_{ca} = -I_m \sin (\omega t)$$

$$\text{For } \pi \leq \omega t < \frac{4\pi}{3} : \Rightarrow i_{ab} = 0$$

$$i_{ca} = I_m \sin \left(\omega t - \frac{4\pi}{3} \right)$$

$$i_a = i_{ab} - i_{ca} = -I_m \sin \left(\omega t - \frac{4\pi}{3} \right)$$

$$\text{For } \frac{4\pi}{3} \leq \omega t < \frac{5\pi}{3} : \Rightarrow i_{ab} = i_{ca} = i_a = 0$$

$$\text{For } \frac{5\pi}{3} \leq \omega t < 2\pi \Rightarrow i_{ab} = I_m \sin(\omega t)$$

$$i_{ca} = 0$$

$$i_a = i_{ab} - i_{ca} = -I_m \sin(\omega t)$$

٣- للقيمة الفعالة لـ (i_o, i_{ab}) يمكن الحصول عليها باستخدام التحليلات العددية عن طريق برنامج كمبيوتر، حيث:-

$$I_{ab} = 9.32 \text{ A} \quad I_L = I_a = 13.18 \text{ A}$$

$$\frac{I_a}{I_{ab}} = \frac{13.18}{9.32} = 1.414 \neq \sqrt{3}$$

٤- قدرة الخرج:-

$$P = 3 I_{ab}^2 R = 3 \times (9.32)^2 \times 10 = 2605.9 \text{ watt}$$

٥- القدرة الظاهرية لـ (VA) .

$$P_{VA} = 3 V_S I_{ab} = 3 \times 208 \times 9.32 = 5815.7 \text{ VA}$$

$$PF = \frac{P}{P_{VA}} = \frac{2605.9}{5815.7} = 0.448 \text{ (Lagging)}$$

٦- تيار الثايرستور:-

$$I_{RT} = \frac{I_{ab}}{\sqrt{2}} = \frac{9.32}{\sqrt{2}} = 6.59 \text{ A}$$

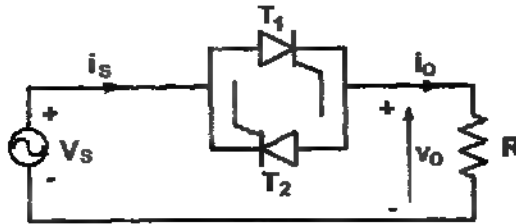
٥-٥- تصميم دوائر متحكمات الجهد

Design of Ac Voltage-Controller Circuits

محددات عناصر المتحكم يجب أن تصمم لتحمل أسوأ الظروف بالنسبة إلى العمل، والتي تنشأ عندما يقوم المتحكم بتزويد الحمل بالقيمة للفعالة العظمى لجهد للخرج. مرشحات دوائر الدخل ودوائر الخرج يجب أن تصمم لتوافق أسوأ الظروف، والدخل للمتحكم يحتوي على عدد من التوافقيات وكذلك لابد من تحديد

زاوية الفتح التي تؤدي إلى أسوء ظروف العمل. والخطوات المتبعة في تصميم دوائر المتحكمات هي مشابهة للخطوات المتبعة في تصميم دوائر التقويم التي تم شرحها سابقاً.

مثال (٥-٨):- متحكم جهد أحادي للطور موجة كاملة المبين في الشكل (٥-٢٨)، يقوم بالتحكم بالقدرة الناتجة عن مصدر جهد ($V_s = 230V$) بتردد ($f = 50Hz$) والمزودة إلى حمل ملاي (R). القيمة العظمى لقدرة الخرج تساوي إلى ($10KW$).



(أ)

الشكل (٥-٢٨)

المطلوب حساب:-

- ١- القيمة العظمى للقيمة الفعالة لتيار الثايرستور.
 - ٢- القيمة العظمى للقيمة المتوسطة لتيار الثايرستور.
 - ٣- القيمة العظمى لتيار الثايرستور والقيمة العظمى للجهد على الثايرستور.
- الحل :-

$$P_o = 10KW, V_s = 230V$$

$$V_m = \sqrt{2}V_s = \sqrt{2} \times 230 = 325.3V$$

يتم الحصول على القيمة العظمى في الحمل عندما تكون ($\alpha = 0$).

من علاقة القيمة الفعالة للجهد:-

$$V_{rms} = \frac{V_m}{\sqrt{2}} \sqrt{\frac{1}{\pi} \left(\pi - \alpha + \frac{\sin 2\alpha}{2} \right)}$$

$$\alpha = 0 \Rightarrow V_{rms} = \frac{\sqrt{2} \times 230}{\sqrt{2}} \sqrt{\frac{1}{\pi} (\pi - 0 + 0)} = V_s = 230V$$

$$P_o = I_{rms}^2 \times R = \frac{V_{rms}^2}{R} = 10000W \rightarrow R = \frac{(230)^2}{10000} = 5.29\Omega$$

القيمة العظمى للقيمة الفعالة للتيار تساوي:-

$$I_{rms} = \frac{V_{rms}}{R} = \frac{230}{5.29} = 43.48A$$

والقيمة العظمى للقيمة الفعالة لتيار الثايرستور تساوي :

$$I_{RT} = \frac{I_{rms}}{\sqrt{2}} = \frac{43.48}{\sqrt{2}} = 30.75A$$

القيمة العظمى للقيمة المتوسطة لجهد الحمل تساوي:

$$V_{dc} = \frac{V_m}{2\pi} (\cos \alpha + 1)$$

$$\alpha = 0 \Rightarrow V_{dc} = \frac{\sqrt{2} \times 230}{2\pi} (1 + 1) = 103.55V$$

القيمة العظمى للقيمة المتوسطة للتيار تساوي:-

$$I_{dc} = \frac{V_{dc}}{R} = \frac{103.55}{5.29} = 19.57A$$

القيمة العظمى للقيمة المتوسطة لتيار الثايرستور تساوي:-

$$I_{RT} = I_{dc} = 19.57A$$

القيمة العظمى لجهد الثايرستور تساوي:-

$$V_p = V_m = 325.3V$$

القيمة العظمى لتيار الثايرستور تساوي:-

$$I_F = \frac{V_F}{R} = \frac{325.3}{5.29} = 61.5A$$

٦-٥- المحولات الدوارة (Cycloconverters) :-

مقدمة:-

متحكمات الجهد المتناوب تعطي جهد متغير بتردد ثابت، وتكون التوافقيات مرتفعة في نواتر الخرج وخاصة عند الأحمال المنخفضة. عند استخدام محول ذو مرحلتين (Tow-Stage Conversions) يمكن الحصول على جهد متغير بتردد متغير.

أمثلة:-

- عند تحويل من جهد (Ac) ثابت إلى جهد (Dc) متغير يتم استخدام مقوم محكوم.

- عند تحويل جهد (Dc) متغير إلى جهد (Ac) بتردد متغير يتم باستخدام العاكسات (Inverters).

إن استخدام المحولات الدوارة (Cycloconverters) يمكن تقليل الحاجة إلى استخدام محول أو أكثر.

والمحول الدوار هو محول يقوم بتحويل جهد (Ac) بتردد معين إلى جهد (Ac) بتردد مختلف بعملية تحويل من (Ac) إلى (Ac) دون وصل محول جديد.

إن غالبية المحولات الدوارة يتم للتبديل فيها باستخدام التبديل الطبيعي (Naturally Commutated) وتردد الخرج الأعظمي محكوم إلى قيمة جزئية من تردد موجة الدخل الأساسية.

وتستخدم هذه المحولات في التطبيقات لمحركات التيار المتكاثب ذات السرعات المنخفضة وبقدرة تصل إلى (15000 KW) بترددات من (0 → 20 Hz).

٥-٦-١ أنواع المحولات الدوارة

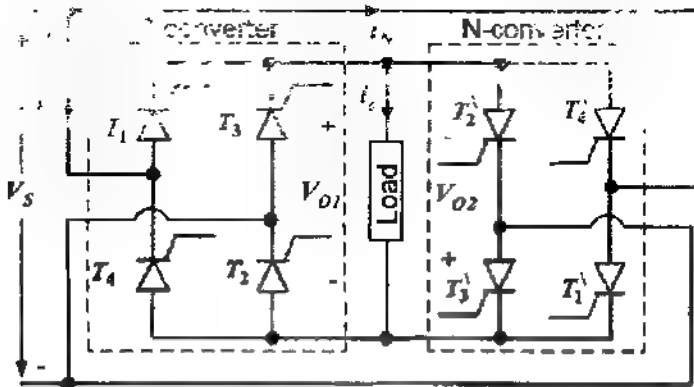
١- المحولات الدوارة أحادية الطور/أحادية الطور:-

Single-Phase/Single-Phase Cycloconverters

مبدأ العمل :-

يمكن شرح مبدأ العمل لهذه المحولات بمساعدة الشكل (٥-٣٩)، حيث يبين الدائرة المكافئة لمحول دوارة أحادي الطور.

يتألف هذا النوع من المحولات الدوارة كما هو واضح في الشكل من تحويلين أحادي الطور موصولين بشكل متعكس.



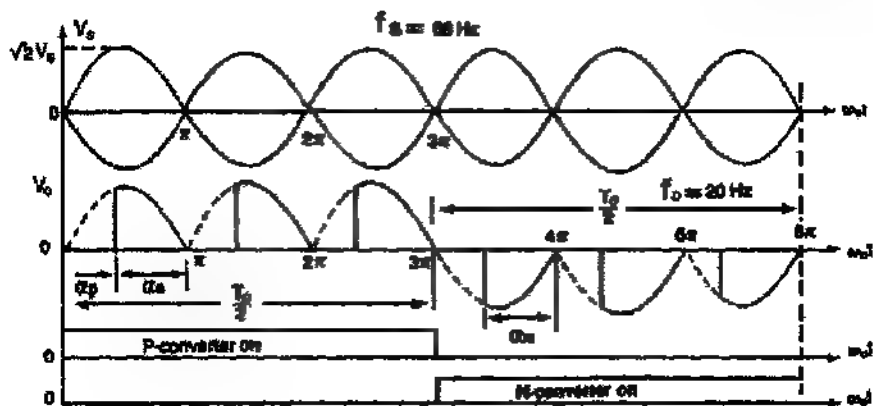
الشكل (٥-٣٩)

الدائرة المكافئة لمحول دوارة أحادي الطور

ويعمل المحولان أحادي الطور على شكل مقوم جسري، بحيث تؤخذ زاوية القذف للمحول الأول مساوية بالقيمة ومعاكسة لزاوية القذف للمحول الثاني. إذا

رمزنا للمحول الأول بالرمز (P) وكان هذا المحول يعمل بمفردة تكون القيمة المتوسطة لجهد الحمل موجبة.

إذ رمزنا للمحول الثاني بالرمز (N) ، وكان هذا المحول يعمل بمفردة تكون القيمة المتوسطة لجهد الحمل سالبة. الشكل (٤٠-٥) يبين شكل الموجة على الحمل في حال كون الحمل حملا مائيا.



الشكل (٤٠-٥)

شكل الموجة على الحمل في حالة الحمل المائي

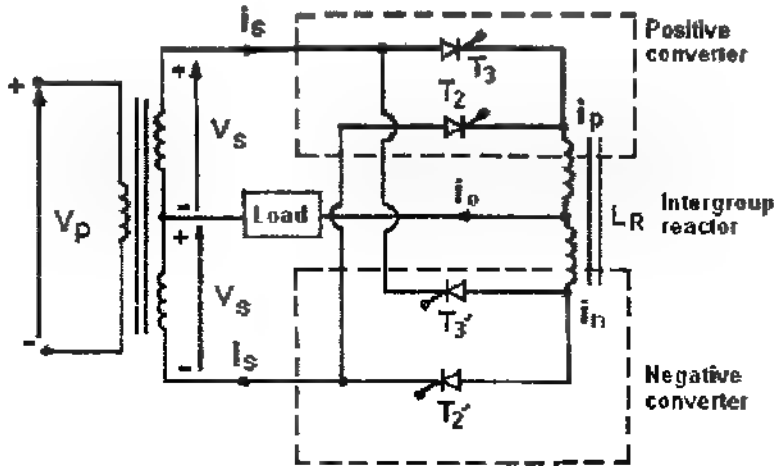
إذا كانت زاوية القدح للمحول الأول (α_p) ، فإن زاوية القدح للمحول الثاني تساوي:-

$$\alpha_n = \pi - \alpha_p$$

والتردد لموجة الدخل $\left(f = \frac{1}{T}\right)$ ، حيث أن (T) هو للزمن الدوري لموجة الدخل. وفي حالة عمل كلا المحولين في نفس الوقت فإن القيمة المتوسطة لجهد الحمل للمحول الأول تساوي في القيمة وتعاكس في الاتجاه القيمة المتوسطة لجهد الحمل للمحول الثاني.

$$V_{(av)P} = -V_{(av)N}$$

القيمة اللحظية لجهد الخرج لكلا المحولين يمكن أن تكون غير متساوية وهنالك احتمال كبير لظهور تيارات دوارة ذات توافقيات عالية في الدائرة. ويمكن الحد من هذه التوافقيات (التيارات الدوارة) باستخدام محولات (Center-Tapped) كما هو مبين في الشكل (٤١-٥).



الشكل (٤١-٥)

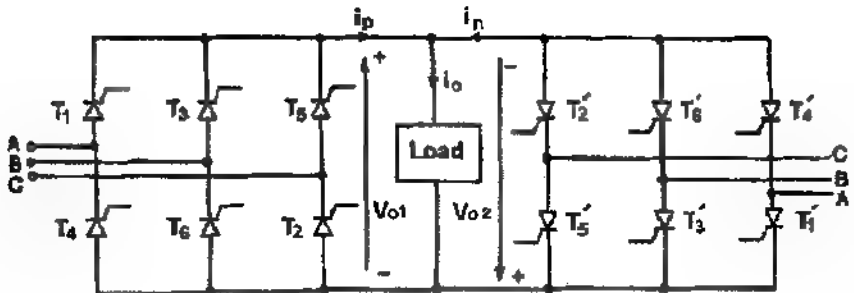
محول دولر (Center-Tapped)

٢- المحولات الدوارة أحادية الطور / ثلاثية الأطوار

Three-Phase/Single-Phase Cycloconverters

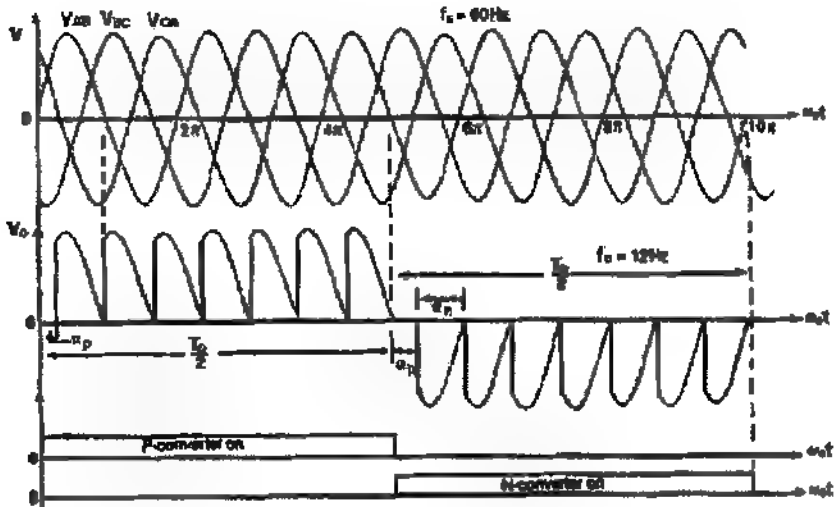
يبين الشكل (٤٢-٥) طريقة توصيل هذا النوع من المحولات. المقومات

من (Ac → Dc) المستخدمة هي مقومات محكمة ثلاثية الطور.



الشكل (٤٢-٥) محول ثنائي الطور

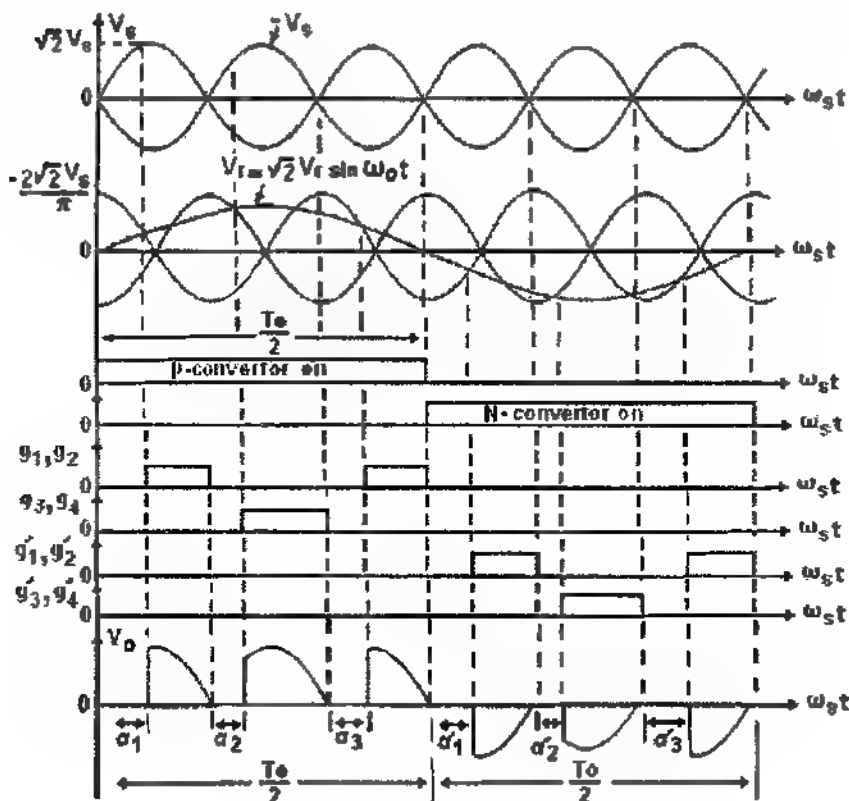
يبين الشكل (٤٣-٥) شكل موجة الدخل وشكل الموجة على الحمل من أجل حملاً مادياً في حال تردد المحولين يساوي (12Hz).
حيث يعمل المقوم الأول (الموجب) (P) خلال نصف الفترة لتردد الخرج ويعمل المقوم الثاني (السالب) (N) خلال النصف الآخر لتردد موجة الخرج.



الشكل (٤٣-٥) شكل موجة الدخل وشكل الموجة على الحمل من أجل حملاً مادياً

في حال تردد للمحولين يساوي (12Hz)

والشكل (٤٤-٥) يبين شكل الموجة على الحمل وفترات التوصيل لكل محول وفترات التوصيل للثايرستورات المستخدمة.



الشكل (٤٤-٥)

يُبين شكل الموجة على الحمل وفترات التوصيل لكل محول وفترات التوصيل للثايرستورات

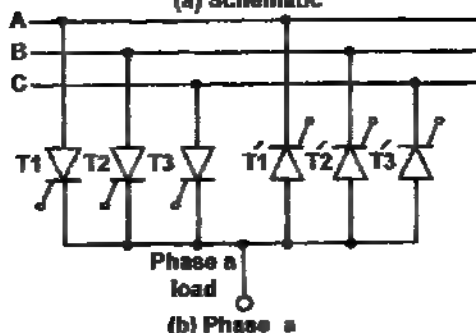
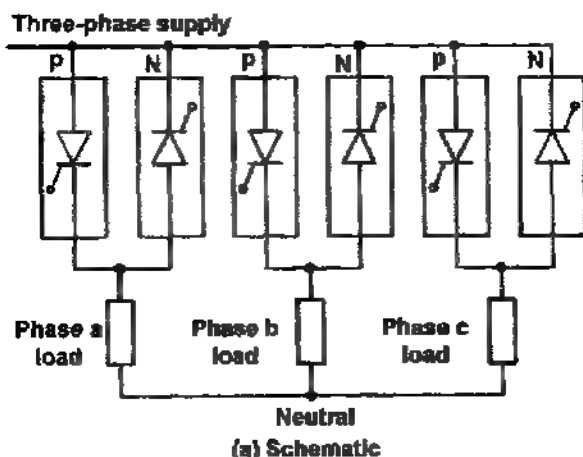
التحكم بمحركات التيار المتناوب ثلاثية الأطوار يتم باستخدام مصادر جهد ثلاثية الأطوار بتردد متغير. ويمكن استخدام هذا النوع من المحولات من أجل الحصول على دوائر خرج ثلاثية الأطوار باستخدام محولات أحادية الطور. ويتطلب في هذه

الحالة استخدام (18) ثايرستور في حالة استخدام محولات ثلاثية الطور نصف موجة، ويستخدم (36) ثايرستور في حالة استخدام محولات ثلاثية الطور موجة كاملة.

٣- محولات ثلاثية الطور/ثلاثية للطور

Three-Phase/Three-Phase Cycloconverters

في هذه الحالة يتم استخدام ثلاثة محولات ثلاثية الأطوار. ويبين الشكل (٥-٥) توصيل هذا النوع من المحولات.



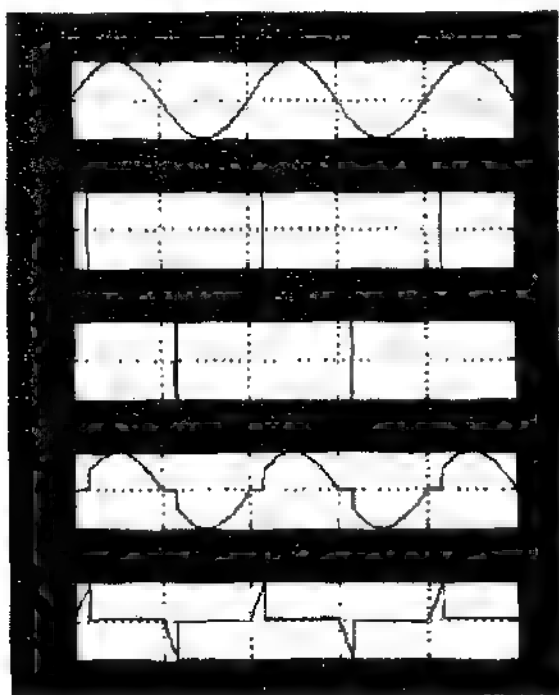
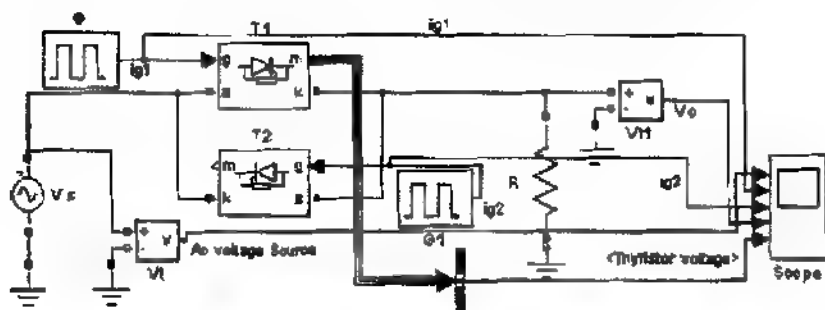
الشكل (٥-٥) محولات ثلاثية الطور/ثلاثية للطور

ملخص:-

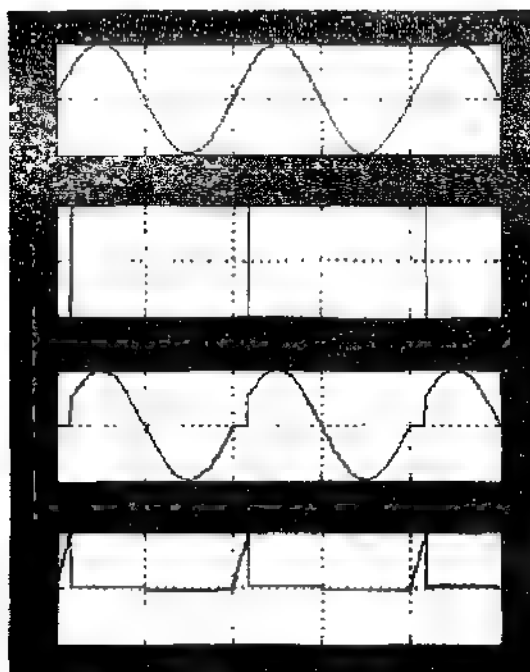
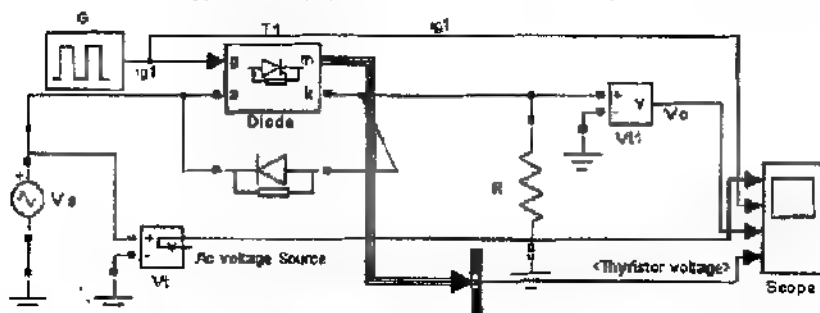
- متحكمات الجهد المتناوب يمكن أن تستخدم تحكم $(ON - OFF)$ أو تحكم $(Phase - Angle)$.
- استخدام تحكم $(ON - OFF)$ مناسب للأنظمة التي لها ثابت زمني مرتفع.
- تستخدم متحكمات الجهد موجهة كاملة $(Bi-directional)$ أكثر من متحكمات الجهد نصف موجهة $(Unidirectional)$ نتيجة وجود تشويش ناتج من التوافقيات في متحكمات الجهد أحادية الاتجاه.
- العمليات الحسابية في حالة استخدام الحمل الحثي تكون معقدة.
- معامل قدرة دائرة السخّل للتحكم يكون منخفضاً ويعتمد على زاوية القدرح خصوصاً في الدوائر ذات الأحمال المنخفضة .
- متحكمات الجهد تعطي جهد خرج بتردد ثابت. ويمكن وصل محولين مع بعضهما للحصول على محول مضاعف يمكن أن يعمل كمغير للتردد يعرف بالمحول الدور.

٧-٥- الدوائر العملية والحل الرياضي باستخدام برنامج (Math-Lab)

٧-٥-١- دائرة حاكم الجهد أحادي الطور (حمل مادي)



٥-٧-٢ دائرة حاكم الجهد أحادي الطور نصفى (حمل مادي)



الوحدة الساسية

المقطعات

DC Choppers

مقدمة:-

تقوم المقطعات بتحويل جهد (dc) ثابت إلى جهد (dc) متغير. وهي عبارة عن محولات من (dc) إلى (dc). والمقطع يمكن اعتباره مكافئ لمحول (ac) بعدد لعات متغير ويمكن أن يكون خافض للجهد أو رافع للجهد. ولمعرفة مبدأ عمل للمقطع، هنالك حالتين من عمل المقطع وهما:-

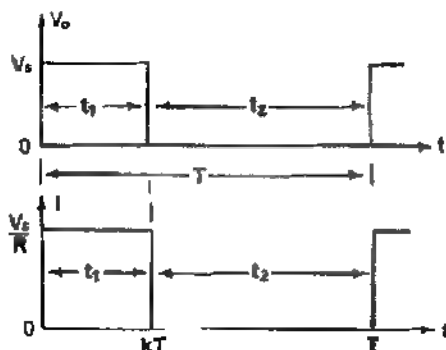
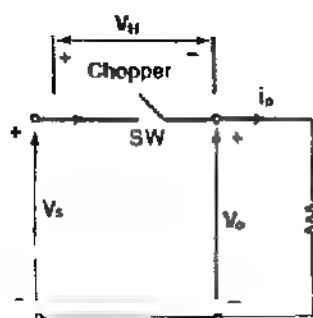
١- مقطع خافض للجهد.

٢- منظم رافع للجهد.

١- مقطع خافض للجهد: (A) Current (A) vs Time (s) graph showing a square wave pulse with amplitude V_H and width t_1 over a period T .

منظم رافع للجهد: (A) Current (A) vs Time (s) graph showing a square wave pulse with amplitude V_H and width t_1 over a period T .

الدائرة المكافئة المبينة في الشكل (١-٦).



الشكل (١-٦)

دائرة مقطع خافض للجهد

عندما يتم إغلاق المفتاح (SW) لفترة زمنية (t_1)، فإن جهد المدخل (V_s) يظهر خلال الحمل، أما إذا بقي المفتاح (SW) مغلقاً لفترة زمنية (t_2) فإن الجهد على أطراف الحمل يساوي صفراً والإشكال الموجبية لجهد الخرج تظهر في الشكل (٦-١). المفتاح يمكن أن يكون إما (BJT) أو ($MOSFT$) أو (GTO) أو ثايرستور بتبديل قصري. والعنصر المستخدم يمكن أن يكون عليه هبوط في الجهد مقداره من ($0.5V - 2V$) والذي يمكن إهماله أثناء إجراء العمليات الحسابية اللازمة.

تحديد القيمة المتوسطة للمخرج من خلال العلاقة:-

$$V_{dc} = \frac{1}{T} \int_0^{t_1} v_o dt = \frac{t_1}{T} V_s = f \cdot t_1 \cdot V_s = K \cdot V_s \quad (6.1)$$

والقيم المتوسطة لتيار الحمل نحسب من العلاقة:-

$$I_{dc} = \frac{V_{dc}}{R} = K \cdot \frac{V_s}{R}$$

$$K = f \cdot t_1 = \frac{t_1}{T} = \frac{t_1}{t_1 + t_2} \quad (6.2)$$

حيث أن: T :- هو الزمن الدوري .

K :- هو زمن التوري للمقطع ($duty cycle$) .

f :- هو تردد المقطع .

يمكن إيجاد القيمة الفعالة لجهد المخرج من العلاقة:-

$$V_{rms} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^{t_1} v_o^2 dt} = \sqrt{K} V_s \quad (6.3)$$

تكون قدرة المخرج للمقطع مساوية قدرة الدخل وتعطى القيمة المتوسطة للقدرة بالعلاقة:-

$$P_i = \frac{1}{T} \int_0^{KT} v_o \cdot i \, dt = \frac{1}{T} \int_0^{KT} \frac{v_o^2}{R} \, dt = K \frac{V_S^2}{R} \quad (6.4)$$

و المقاومة الفعالة لدائرة الدخل من جهد الخرج تساوي:-

$$R_i = \frac{V_S}{I_{dc}} = \frac{V_S}{K \frac{V_S}{R}} = \frac{R}{K} \quad (6.5)$$

يمكن تغيير الزمن الدوري (Duty Cycle) (K) من الصفر إلى الواحد، بتغيير زمن التوصيل (t_1) أو الزمن الدوري أو التردد، وبالتالي يمكن تعبير جهد الخرج من الصفر إلى (V_S) بالتحكم بالزمن الدوري (Duty Cycle) وبالتالي يتم التحكم بقدرة الخرج.

ويقسم مبدأ العمل لهذه المقاطعات إلى نوعين أساسيين:-

١- العمل بتردد ثابت (Constant Frequency Operation) :- في هذه الحالة

يتم تثبيت التردد للمقطع (أو الزمن للمقطع (T)) وزمن التوصيل (t_1) يتم تعبيره، أي يتم التحكم بعرض النبضة وهو ما يسمى بالتحكم بعرض الموجة (Pulse Width Modulation) (PWM).

٢- العمل بتردد متغير (Variable Frequency Operation) :- في هذه الحالة يكون

التردد متغير ويتم تثبيت زمن التوصيل (t_1) أو زمن القطع (t_2) وهو ما يدعى بالتحكم بالتردد. وفي هذه الحالة لا بد من تغيير التردد بمجال مرتفع من أجل الحصول على جهد خرج كامل، وهذا النوع من التحكم يتيح وجود عدد كبير من التوافقيات. ويكون تصميم المرشحات لهذه الدائرة معقدا.

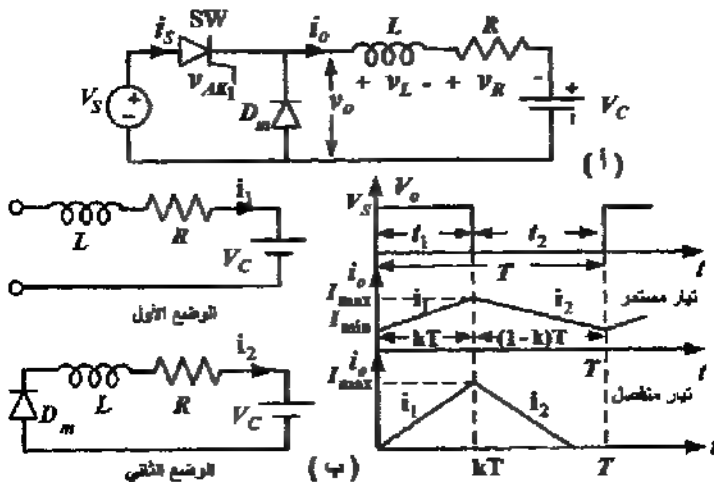
٦-١-١ - المقطع الخافض بحمل حثي ومصدر جهد ثابت (V_C)Step Down Class (A) Chopper with (RL) Load (DC source)

يبين الشكل (٦-٢-أ) دائرة مقطع خافض بحمل حثي ومصدر جهد

ثابت . ويمكن تقسيم عمل الدائرة إلى وضعين:-

١- الوضع الاول:- خلال هذا الوضع يتم توصيل المفتاح (SW) ويمر التيار إلى الحمل من المصدر.

٢- الوضع الثاني:- يتم فصل المفتاح ويستمر التيار بالمرور إلى الحمل من خلال الديود (D_m). والدائرة المكافئة لكلا للوضعين والشكل الموجي وتيار الحمل مبينة في الشكل (٦-٢-ب).



الشكل (٦-٢) دائرة مقطع خافض بحمل حثي ومصدر جهد ثابت RL

تيار الحمل للوضع الأول يمكن حسابه من العلاقة:-

$$V_S = R \cdot i_o + L \frac{di_o}{dt} + V_C \quad (6.6)$$

$$R i_o + L \frac{di_o}{dt} = V_S - V_C$$

$$\frac{R}{L} \cdot i_o + \frac{di_o}{dt} - \frac{V_S - V_C}{L} \quad (V_S = V_C) \quad (6.7)$$

للحل العام لهذه المعادلة يكون من الشكل:-

$$i(t) = i_F + i_N \quad (6.8)$$

وفي الحالة الستاتيكية فإن:-

$$\frac{di_o}{dt} = 0$$

وبذلك فإن قيمة التيار في المركبة الإيجابية يساوي:-

$$i_F = \frac{V_S - V_C}{R} \quad (6.9)$$

وقيمة التيار في المركبة الطبيعية تحسب من الحالة الدينامية:-

$$i_N = A e^{-t/\tau} \quad , \quad \tau = \frac{L}{R} \quad (6.10)$$

وبالتالي فإن الحل العام يكون:-

$$i_o = \frac{V_S - V_C}{R} + A e^{-t/\tau} \quad (6.11)$$

يتم حساب قيمة الثابت (A) من الشروط الابتدائية في اللحظة (t = 0) فإن

$$-(i_o = I_{\min} \quad , \quad v_o = V_S)$$

$$I_{\min} = \frac{V_S - V_C}{R} + A e^{-t/\tau} \Rightarrow A = I_{\min} - \left(\frac{V_S - V_C}{R} \right) \quad (6.12)$$

$$i_o = \frac{V_S - V_C}{R} + I_{\min} e^{-t/\tau} - \left(\frac{V_S - V_C}{R} \right) e^{-t/\tau} \quad (6.13)$$

$$i_o = \frac{V_S - V_C}{R} \left[1 - e^{-t/\tau} \right] + I_{\min} e^{-t/\tau} \quad (6.14)$$

نحدد قيمة (I_{max}) عند (t = t_{ON}) وبذلك تكون (i_a = I_{max}) :-

$$i_o = I_{\max} = \frac{V_S - V_C}{R} \left[1 - e^{-t_{ON}/\tau} \right] + I_{\min} e^{-t_{ON}/\tau} \quad (6.15)$$

تحدد قيمة (I_{min}) عند فصل المفتاح كما في الوضع الثاني.

لحظة فصل المفتاح عند $(t'=0^+)$ فإن الجهد $(v_o = 0)$ وتكون قيمة التيار (i_o) تساوي التيار (I_{max}) .

$$i_o = \frac{-V_C}{R} \left[1 - e^{-t'/\tau} \right] + I_{max} e^{-t'/\tau} \quad (6.16)$$

وعندما $(t' = T - t_{on})$ أو $(t = T)$ تكون قيمة التيار $(i_o = I_{min})$:-

$$i_o = I_{min} = \frac{-V_C}{R} \left[1 - e^{-(T-t_{on})/\tau} \right] + I_{max} e^{-(T-t_{on})/\tau} \quad (6.17)$$

إذا كانت قيمة $(t_{on} = T)$ فإن :-

$$I_{max} = I_{min} = \frac{V_S - V_C}{R} \quad (6.18)$$

في حالة العمل بالتيار الغير متصل (Discontinuous Mode) عند الزمن $(t = t_k)$ فإن $(I_{min} = 0)$.

$$i_o = \frac{V_S - V_C}{R} \left[1 - e^{-t/\tau} \right] \quad (6.19)$$

عند الزمن $(t = t_{on})$ فإن $(i_o = I_{max})$.

$$i_o = I_{max} = \frac{V_S - V_C}{R} \left[1 - e^{-t_{on}/\tau} \right] \quad (6-20)$$

في حالة العمل بالتيار المتصل (Continuous Current) فإن :-

$$I_{max} = \frac{V_S - V_C}{R} \left[1 - e^{-t_{on}/\tau} \right] + I_{min} e^{-t_{on}/\tau} \quad (6.21)$$

$$I_{min} = \frac{-V_C}{R} \left[1 - e^{-(T-t_{on})/\tau} \right] + I_{max} e^{-(T-t_{on})/\tau} \quad (6.22)$$

وبحل المعادلتين يكون:-

$$I_{\max} = \frac{V_S}{R} \left[\frac{1 - e^{-t_{ON}/\tau}}{1 - e^{-T/\tau}} \right] - \frac{V_C}{R} \quad (6.23)$$

$$I_{\min} = \frac{V_S}{R} \left[\frac{e^{t_{ON}/\tau} - 1}{e^{T/\tau} - 1} \right] - \frac{V_C}{R} \quad (6.24)$$

وفي حالة التيار الغير متصل (Discontinuous Current) وإن:-

$$I_{\max} = \frac{V_S - V_C}{R} \left[1 - e^{-t_{ON}/\tau} \right] \quad (6.25)$$

$$I_{\min} = 0 \quad (6.26)$$

يكون التيار ($I_{\min} = 0$) في حالة التيار الغير متصل عند الزمن (t_x) أقل من (T). وهذا الزمن يحسب من العلاقة:-

$$t_x = \tau \cdot \ln \left\{ e^{-t_{ON}/\tau} \left[1 + \frac{V - V_C}{V_C} \left(1 - e^{-t_{ON}/\tau} \right) \right] \right\} \quad (6.27)$$

وحتى يكون التيار غير متصل، فإن قيمة الزمن تكون ($t_{ON} < t_x < T$). ويمكن تحديد عمل المقطع بشكل متصل أو غير متصل بالنسبة للتيار باستخدام العلاقة

بين:- $\left(m = \frac{V_C}{V_S} \right)$ و $\left(\rho = \frac{T_{x\text{on}}}{T} \right)$ من أجل قيم مختلفة لـ $\left(\sigma = \frac{T}{\tau} \right)$.

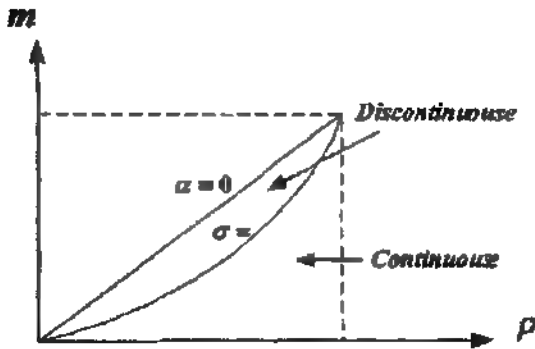
$$\rho = \frac{T_{x\text{on}}}{T} = \frac{e^{\rho \cdot \sigma} - 1}{e^{\sigma} - 1} \quad (6.28)$$

$$\rho = \frac{T_{x\text{on}}}{T} < \frac{t_{on}}{T} = K \quad \text{إذا كانت:}$$

يكون التيار متصل، وإذا كانت:-

$$\rho = \frac{T_{\text{on}}}{T} > \frac{t_{\text{on}}}{T} = K$$

يكون التيار غير متصل، كما في الشكل (٣-٦).



الشكل (٣-٦)

مناطق عمل للتيار المستمر وغير مستمر

ولكن عند استخدام تحليل فوريير من أجل تحليل عمل الدائرة للمقطع فسي

حال كون التيار للمخرج متصل او غير متصل على النحو التالي:-

$$\begin{aligned} v_o &= V_o + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \sin n\omega t + \sum_{n=1}^{\infty} b_n \cos n\omega t \\ &= V_o + \sum_{n=1}^{\infty} C_n \sin (n\omega t + \theta_n) \end{aligned} \quad (6.29)$$

حيث أن (ω) تردد القطع الزاوي (rad / Sec.) وتساوي $\left(\omega = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f \right)$.

من أجل التيار الغير مستمر فإن للقيمة المتوسطة للخارجة على أطراف الحمل في الحالة العامة تعطى بالعلاقة:-

$$V_o = \frac{1}{T} \int_0^T v_o dt = \frac{1}{T} \left[\int_0^{t_{on}} V_S dt + \int_{t_x}^T V_C dt \right] \quad (6.30)$$

$$V_o = \frac{t_{on}}{T} V_S + \left(\frac{T - t_x}{T} \right) V_C \quad (6.31)$$

وكحالة خاصة إذا كان التيار متصل فإن $(t_x = T)$ وبالتالي فإن:-

$$V_o = \frac{t_{on}}{T} V_S = K V_S \quad (6.32)$$

$$\begin{aligned} a_n &= \frac{2}{T} \int_0^T v_o \sin n\omega t d\omega t \\ &= \frac{V_S}{n\pi} [1 - \cos n\omega t_{on}] - \frac{V_C}{n\pi} [1 - \cos n\omega t_x] \end{aligned} \quad (6.33)$$

وفي حالة كون التيار متصل يكون $(t = t_x)$ ، وبالتالي فإن:-

$$a_n = \frac{V_S}{n\pi} [1 - \cos n\omega t_{on}] \quad (6.34)$$

$$\begin{aligned} b_n &= \frac{2}{T} \int_0^T v_o \cos n\omega t d\omega t \\ &= \frac{V_S}{n\pi} (\sin n\omega t_{on}) - \frac{V_C}{n\pi} (\sin n\omega t_x) \end{aligned} \quad (6.35)$$

وفي حالة كون التيار متصل يكون $(t = t_x)$ ، وبالتالي فإن:-

$$b_n = \frac{V_S}{n\pi} (\sin n\omega t_{on})$$

$$C_n = \sqrt{a_n^2 + b_n^2} \Rightarrow t_x = T \Rightarrow C_n = \frac{\sqrt{2} \cdot V_S}{n\pi} \sqrt{1 - \cos n\omega t_{on}} \quad (6.36)$$

$$\theta_n = \tan^{-1} \frac{b_n}{a_n} \Rightarrow \theta_n = \tan^{-1} \frac{\sin n\omega t_{on}}{1 - \cos n\omega t_{on}} \quad (6.37)$$

القيمة العظمى الفعالة والمتوسطة للتيار المار من خلال العناصر المستخدمة في المقطع تكون عند $(t_m = T)$ وتساوي:-

$$I_{SRmax} = I_{Smax} = \frac{V_S - V_C}{R} \quad (6.38)$$

حيث أن (I_{SRmax}) : القيمة الفعالة.

القيمة التقريبية للتيار المار من خلال ديود الانطلاق الحر (Freewheeling Diode) على فرض حثية دائرة الحمل كبيرة بشكل كافٍ للمحافظة على (i_o) عند قيمة ثابتة.

$$I_o = \frac{V_o - V_C}{R} = \frac{t_{ON}}{T} \times \frac{V}{R} - \frac{V_C}{R} \quad (6.39)$$

القيمة المتوسطة للتيار المار من خلال الديود تكون:-

$$I_D = \frac{T - t_{on}}{T} I_o = \frac{T - t_{on}}{RT} \left[\frac{t_{on}}{T} V_S - V_C \right] \quad (6.40)$$

نحصل على القيمة العظمى عندما:-

$$\frac{dI_D}{dt_{on}} = \frac{1}{RT} \left[1 - \frac{2t_{on}}{T} \right] V_S - V_C = 0 \quad (6.41)$$

$$\frac{t_{on}}{T} = \frac{V_S + V_C}{2V_S} \quad \text{حيث أن:}$$

$$I_{Dmax} = \left(1 - \frac{V_C}{V_S} \right) \quad \text{فإن}$$

وتكون الحالة الأسوأ عندما يكون الجهد $(V_C = 0)$ وبالتالي فإن:-

$$I_{Dmax} = \frac{V_S}{4R}, \quad \frac{t_{on}}{T} = \frac{1}{2} \quad (6.42)$$

القيمة الفعالة لتيار الديود حسب الشروط في المعادلة (٦-٤٢) تساوي:-

$$I_{DRmax} = \frac{1}{T} \sqrt{\int_{T/2}^T \left(\frac{V_S}{2R} \right)^2 dt} = \frac{V_S}{2\sqrt{2}R} \quad (6.43)$$

مثال (٦-١):- لمقطع من نوع خافض للجهد صنف (Class A) فيه:-

$$V_s = 110 V, L = 1mH, R = 0.25\Omega, V_C = 11V, T = 2500\mu S$$

$$t_{ON} = 1000\mu S$$

المطلوب حساب:-

١- القيمة المتوسطة للتيار (I_o) وفولطية المخرج (V_o) .

٢- القيمة العظمى والصغرى للتيار (I_{max}, I_{min}) .

٣- رسم المنحنيات لكل من $(i_{G1}, v_o, i_o, i_D, i_S)$.

٤- القيمة الفعالة للتوافقية الأولى لفولطية وتيار المخرج.

الحل:-

$$I_{o,avg} = \frac{1}{T} \int_0^{t_{ON}} I_o dt = \frac{1}{T} \int_0^{t_{ON}} I_{max} dt$$

$$I_{o,avg} = \frac{1}{T} \times I_{max} \times t_{ON}$$

$$I_{o,avg} = \frac{2.5 \times 10^{-3} \times 132}{1 \times 10^{-3}} = 0.66 A$$

يتم تحديد قيمة $\left(\rho = \frac{t_{x, on}}{T}\right)$ التي تمثل الحد الفاصل بين عمل المقطع بتيار متصل

أو غير متصل من العلاقة:-

$$m = \frac{e^{\rho \sigma} - 1}{e^{\sigma} - 1} = 0.1 = \frac{e^{0.625\rho} - 1}{e^{0.625} - 1} \Rightarrow \rho = \frac{t_{on}}{T} = 0.133$$

القيمة الحقيقية لـ $\left(\frac{t_{on}}{T} = \frac{1}{2.5} = 0.4\right)$ ، وبما أن هذه القيمة أكبر من (ρ) فإن التيار

يكون متصل. وبالتالي فإن:

$$V_o = 0.4 \times 110 = 44V$$

$$I_o = \frac{V_o - V_C}{R} = \frac{44 - 11}{.25} = 132 A$$

٢- قيمة التيار (I_{max}, I_{min}) .

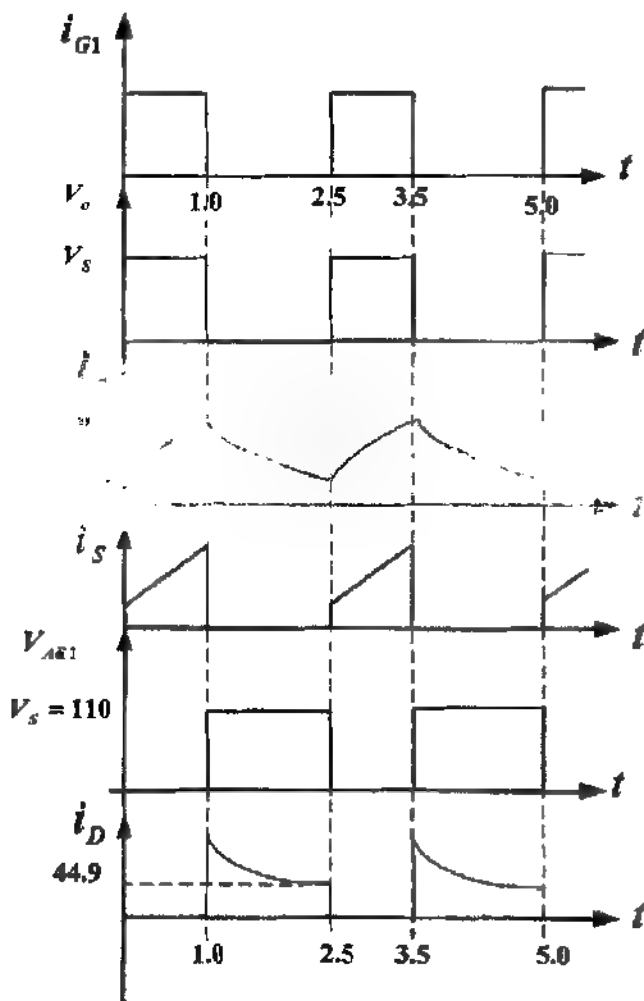
$$\frac{t_{on}}{\tau} = 10^{-3} \frac{0.25}{10^{-3}} = 0.25$$

$$\sigma = \frac{T}{\tau} = 0.625$$

$$I_{max} = \frac{V_S}{R} \frac{\left[1 - e^{-t_{on}/\tau} \right]}{\left[1 - e^{-T/\tau} \right]} - \frac{V_C}{R} = \frac{110}{0.25} \frac{\left[1 - e^{-0.25} \right]}{\left[1 - e^{-0.625} \right]} - \frac{11}{0.25} = 165 \text{ A}$$

$$I_{min} = \frac{V_S}{R} \frac{\left(e^{t_{on}/\tau} - 1 \right)}{\left(e^{T/\tau} - 1 \right)} - \frac{V_C}{R} = \frac{110}{0.25} \frac{\left(e^{0.25} - 1 \right)}{\left(e^{0.625} - 1 \right)} - \frac{11}{0.25} = 99.9 \text{ A}$$

٣- ويكون رسم المنحنيات لكل من $(i_{G1}, v_o, i_o, i_D, i_S)$ للمثال (٦-١) على الشكل التالي:



٤- التردد الزاوي:-

$$\omega = \frac{2\pi}{T} = \frac{2\pi}{2.5 \times 10^{-3}} = 2513 \text{ rad/sec.}$$

$$V_{1R} = \frac{C_1}{\sqrt{2}} = \frac{V_S}{\pi} \sqrt{1 - \cos n \omega t_{ON}}$$

$$= \frac{110}{\pi} \sqrt{\left(1 - \cos \frac{2513}{10^3}\right)} = 47.1 \text{ V}$$

$$I_{1R} = \frac{V_{1R}}{Z_1} = \frac{V_{1R}}{\sqrt{R^2 + (\omega L)^2}} = \frac{47.1}{\sqrt{(0.25)^2 + (2513 \times 1 \times 10^{-3})^2}} = 18.7 \text{ A}$$

مثال (٦-٢):- ندرس المقطع المثال (٦-١) إذا كان:

$$V_S = 110 \text{ V}, L = 0.2 \text{ mH}, R = 0.25 \Omega, V_C = 40 \text{ V}, T = 2500 \mu S$$

$$t_{ON} = 1250 \mu S$$

المطلوب حساب:-

- ٥- القيمة المتوسطة لتيار وفولتية المخرج.
 - ٦- القيمة العظمى والصغرى للتيار (I_{max}, I_{min}) .
 - ٧- رسم المنحنيات لكل من $(i_{C1}, v_o, i_o, i_B, i_S)$.
 - ٨- القيمة الفعالة للتوافقية الأولى لفولتية وتيار المخرج.
- الحل:-

١- لا بد من تحديد عمل المقطع ومعرفة هل التيار متصل أو غير متصل.

$$m = \frac{V_C}{V_S} = \frac{40}{110} = 0.364$$

$$\sigma = \frac{T}{\tau} = 0.25 \times 10^{-3} \times \frac{0.25}{0.2 \times 10^{-3}} = 3.125$$

يتم تحديد قيمة $\left(\rho = \frac{T_{\text{on}}}{T}\right)$ التي تمثل الحد العاقل بين عمل المقطع بتيار متصل أو غير متصل من العلاقة:-

$$m = \frac{e^{\rho \sigma} - 1}{e^{\sigma} - 1} = 0.364 = \frac{e^{3125\rho} - 1}{e^{3125} - 1} \Rightarrow \rho = \frac{t_{\text{on}}}{T} = 0.7$$

القيمة الفعلية لـ $\left(\frac{T_{\text{on}}}{T} = 0.5\right)$ ، وبما أن هذه القيمة أقل من (ρ) فإن التيار يكون غير متصل. وبالتالي فإن:-

$$\tau = \frac{0.2 \times 10^{-3}}{0.25} = 0.8 \times 10^{-3} \text{ Sec.}$$

$$\frac{t_{\text{ON}}}{\tau} = \frac{1.25 \times 10^{-3}}{0.8 \times 10^{-3}} = 1.56$$

$$t_x = 0.8 \times 10^{-3} \ln \left\{ e^{1.56} \left[1 + \frac{110 - 40}{40} (1 - e^{-1.56}) \right] \right\}$$

$$= 1.94 \times 10^{-3} \text{ Sec.}$$

$$V_o = \frac{t_{\text{ON}}}{T} V + \frac{(T - t_{\text{ON}})}{T} V_C$$

$$V_o = 0.5 \times 110 + \frac{(2.5 - 1.94) \times 10^{-3}}{2.5 \times 10^{-3}} \times 40 = 64 \text{ V}$$

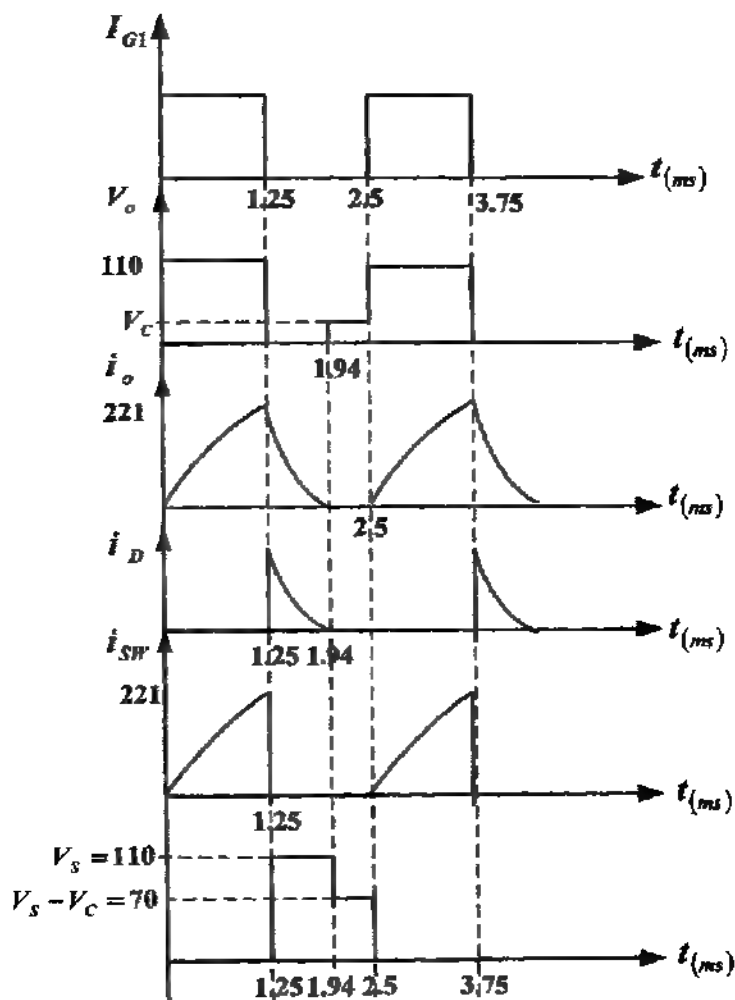
$$I_o = \frac{V_o - V_C}{R} = \frac{64 - 40}{0.25} = 96 \text{ A}$$

$$I_{\text{min}} = 0 \quad \text{حيث أن التيار غير متصل فإن:-}$$

$$I_{\text{max}} = \frac{V_S - V_C}{R} \left[1 - e^{-t_{\text{ON}}/\tau} \right]$$

$$= \frac{110 - 40}{0.25} \left[1 - e^{-1.56} \right] = 221 \text{ A}$$

٣- ويكون رسم المنحنيات لكل من $(i_{G1}, v_o, i_o, i_D, i_{SW})$ للمثال (٦-٢) على الشكل التالي:



٤- للتردد الزاوي:-

$$\omega = \frac{2\pi}{T} = \frac{2\pi}{2.5 \times 10^{-3}} = 2513 \text{ rad/sec.}$$

$$a_n = \frac{V_s}{n\pi} [1 - \cos n\omega t_{ON}] - \frac{V_c}{n\pi} [1 - \cos n\omega t_x]$$

$$a_1 = \frac{110}{\pi} [1 - \cos(2.513 \times 1.25)] - \frac{40}{\pi} [1 - \cos(2.513 \times 1.94)] = 59.3 \text{ V}$$

$$b_n = \frac{V_s}{n\pi} (\sin n\omega t_{ON}) - \frac{V_c}{n\pi} (\sin n\omega t_{on})$$

$$b_1 = \frac{110}{\pi} (\sin(2.513 \times 1.25)) - \frac{40}{\pi} (\sin(2.513 \times 1.94)) \cong -12.6 \text{ V}$$

$$V_{1R} = \frac{C_1}{\sqrt{2}} = \frac{1}{\sqrt{2}} \sqrt{(59.3)^2 + (12.6)^2} = 42.9 \text{ V}$$

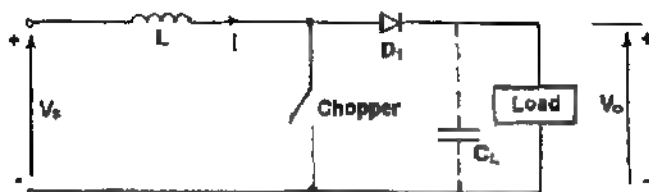
$$I_{1R} = \frac{V_{1R}}{Z_1} = \frac{V_{1R}}{\sqrt{R^2 + (\omega L)^2}} = \frac{42.9}{\sqrt{(0.25)^2 + (2.513 \times 0.2)^2}} = 76.4 \text{ A}$$

Principle of Step-Up Operation

٦-٢- المقطع الرفع

يمكن استخدام المقطع من أجل رفع جهد المدخل، والشكل (٦-٤) يبين

الدائرة المستخدمة لهذه الغاية.

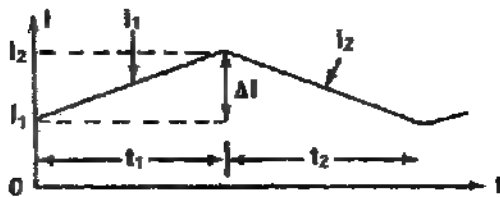


الشكل (٦-٤)

مقطع رفع الجهد

عندما يتم إغلاق (SW) لفترة زمنية (t_1)، فإن التيار في الملف يزداد وتخزن الطاقة في هذا الملف، إذا تم فصل المفتاح لفترة زمنية معينة (t_2) في هذه الحالة يتم تحويل القدرة المخزنة في الملف إلى الحمل عن طريق الديود (D_1) ويهبط التيار في الملف إلى قيمة صغيرة.

على فرض أن التيار يستمر بالمرور خلال الحمل، فإن شكل الموجة لتيار الملف مبينه بالشكل (٥-٦).



الشكل (٥-٦)

شكل للموجة لتيار الملف

عندما يكون المفتاح مغلق فإن الجهد على الملف يساوي:-

$$v_L = L \frac{di}{dt} \quad (6.44)$$

تعطى القيمة العظمى لتغير التيار في الملف:-

$$\Delta I = \frac{V_S}{L} t_1 \quad (6.45)$$

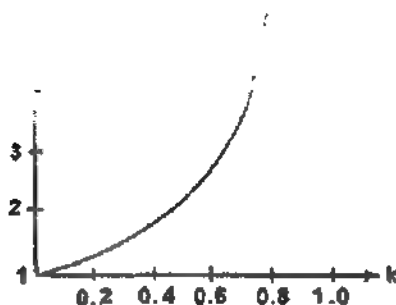
جهد الحمل يكون:-

$$v_o = V_S + L \frac{\Delta I}{t_2} = V_S \left(1 + \frac{t_1}{t_2} \right) = V_S \frac{1}{1-K} \quad (6.46)$$

يتم الحصول على إستمرارية وصول الجهد إلى الحمل عن طريق وصل مكثف على طرفي الحمل (C_L)، وذلك حسب مبدأ عمل المكثف في عملية الشحن والتفريغ.

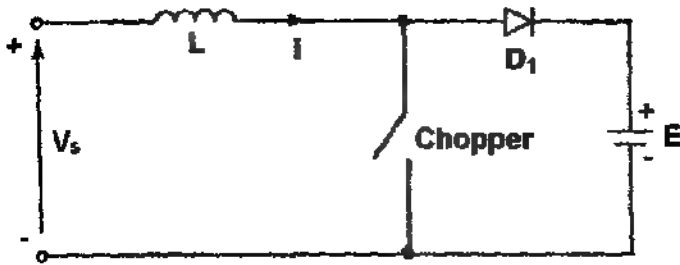
يمكن رفع الجهد على الحمل بتغير (K) (Duty Cycle)، وتكون القيمة الصغرى لجهد الحمل مساوية إلى (V_s) عندما ($K = 0$). ونلاحظ أن المقطع لا يمكن توصيله بشكل متصل بحيث تصبح ($K = 1$)، ولكن من أجل قيم قريبة من الواحد ($K \approx 1$)، فإن جهد الخرج يصبح كبيراً ويعتمد بشكل أساسي على قيمة (K). والشكل (٦-٦) يبين علاقة $\left(\frac{V_o}{V_s}\right)$ مع (K). وهذا المبدأ من العمل يمكن تطبيقه من أجل نقل القدرة من مصدر تغذية إلى مصدر تغذية آخر كما هو مبين في الشكل (٦-٧).

$$\frac{V_o}{V_s}$$



الشكل (٦-٦)

علاقة $\left(\frac{V_o}{V_s}\right)$ مع (K)



الشكل (٦-٧)

نقل القدرة باستخدام مقطع رفع

هناك وضعان للمفتاح (SW) :-

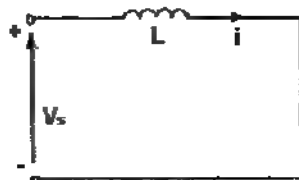
١- عندما يكون المفتاح (SW) مغلقاً كما هو مبين في الشكل (٦-٨-أ) يكون :-

$$V_s = L \frac{di_1}{dt}$$

$$i_1(t) = \frac{V_s}{L}t + I_1 \quad (6.47)$$

حيث أن التيار (I_1) يمر في الدائرة عند إغلاق المفتاح (SW) الوضع الأول. وفي

هذا الوضع يزداد التيار (I_1) ويكون الجهد ($V_s > 0$) وتغير التيار $\left(\frac{di_1}{dt} > 0 \right)$.



mode 1

الشكل (٦-٨-أ) الوضع الأول

٢- عندما يكون المفتاح (SW) مفتوحاً كما هو مبين في الشكل (٦-٨-ب) فإن:-

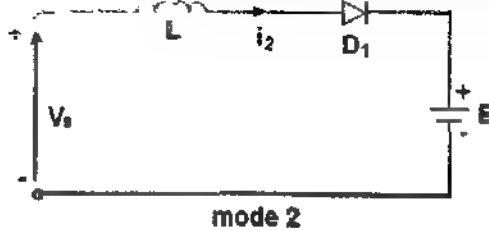
$$V_S = L \frac{di_2}{dt} + E$$

$$i_2(t) = \frac{V_S - E}{L} t + I_2 \quad (6.48)$$

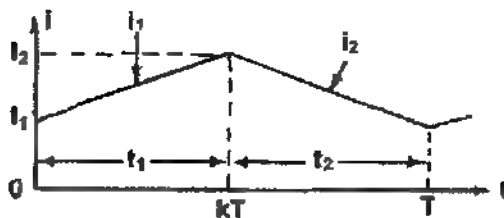
حيث أن (I_2) هو القيمة العظمى للتيار في الوضع الثاني. وفي هذه الحالة يهبط التيار عندما تكون قيمة $(V_S < E)$ و $\left(\frac{di_2}{dt} < 0\right)$.

بذا لم يحقق هذا الشرط فإن التيار (I_1) يستمر في الزيادة مودياً إلى وضع غير مستقر. ويجب أن يكون $(0 < V_S < E)$ ، حيث يتم نقل القدرة من المصدر (V_S) إلى المصدر (E) . والشكل (٦-٩) يبين تغير التيار مع الزمن.

في هذه الحالة، المتحيز المضطرب فإن الطاقة تتدفق من المصدر (V_S) إلى المصدر (E) ، حيث يتم نقل القدرة من المصدر (V_S) إلى المصدر (E) .



الشكل (٦-٨-ب) للوضع الثاني



الشكل (٦-٩)

تغير التيار مع الزمن

محددات العمل:- عناصر الإلكترونيات القدرة المستخدمة في المقطعات يجب ان تتمتع بخواص تمكنها من تقليل زمن الوصل والفصل لهذه العناصر، وبالتالي فإن (K) يمكن التحكم فقط بين قيمتين قيمة دنيا وقيمة عليا (K_{min}, K_{max}) ، ومن هنا يتم تحديد قيمة جهد الخرج الأصغر وقيمة جهد الخرج الأعظم. وكذلك فإن تردد القطع للمقطع هو أيضا محدود، ويمكن ملاحظة ذلك من المعادلة:-

$$\Delta I_{max} = \frac{V_S}{4L.f} \quad (6.49)$$

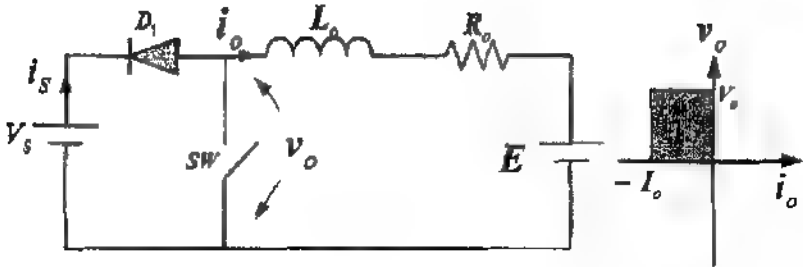
إن قيمة تيار التمدد تعتمد بشكل عكسي على تردد المقطع، وبالتالي يجب أن يكون التردد مرتفعاً بقدر الإمكان للتقليل من تيار التمدد والتقليل من قيمة الملف الموصل على التوالي مع الدائرة.

٦-١-٢ المقطع الراجع من صنف (B) Class (B) Chopper

هذا المقطع هو من النوع للراجع للجهد ويعمل على إعادة القدرة الى مصدر الجهد المستخدم في حال كون مخرج هذا المقطع موصول مع محرك تيار مستمر. ومجال العمل في هذا النوع من المقطعات يكون ضمن الربع الثاني، حيث يكون الجهد الخارج موجباً بينما يكون التيار الخارج سالباً. والدائرة الكهربائية ومنطقة عمل المقطع موضحة في الشكل (٦-١١-أ).

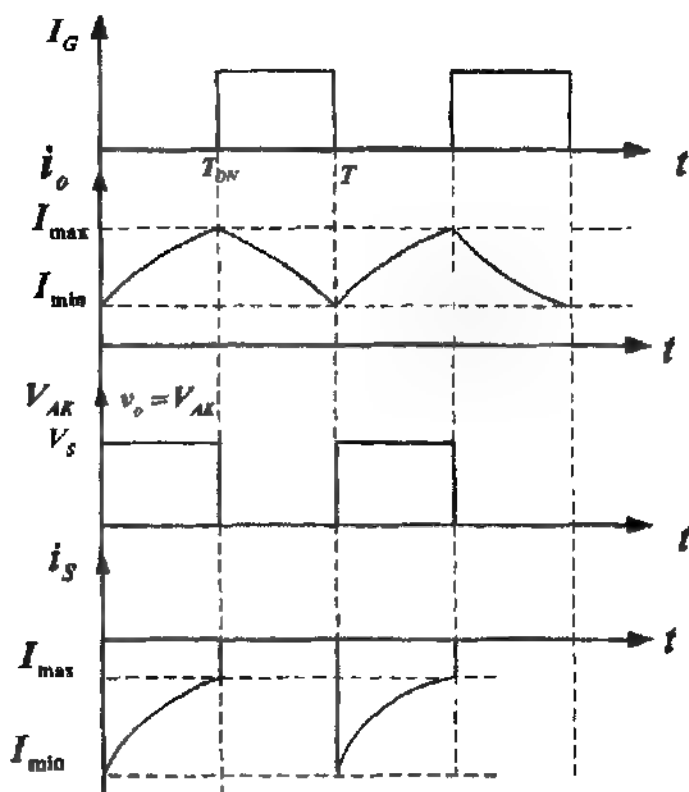
في هذا النوع من المقطعات يكون العمل بتيار غير متصل مستحيلاً. ويكون تحليل هذا النوع من المقطعات ضمن الحالة المستقرة للتيار المتصل فقط. إذا كان المفتاح (SW) في حالة قطع كامل وكانت قيمة $(V_S > E)$ ، في هذه الحالة يكون تيار المصدر (I_S) وتيار المخرج (I_o) يساويان للصفر. وتكون الدائرة غير عملية، لذلك لا بد من تشغيل المفتاح (SW) لفترة زمنية (t_{on}) وفصل هذا المفتاح لفترة زمنية (t_{off}) . في هذه الحالة يقوم المصدر (E) بتخزين قدرة في الملف

(L) عند توصيل المفتاح، وجزء من هذه الطاقة يعاد الى مصدر الجهد (V_s) عن طريق الديود (D_1) عند فصل المفتاح (SW).



الشكل (٦-١١-١)

للدائرة الكهربائية للمقطع الرابع من صنف (B)



الشكل (٦-١١-ب-)

شكل الموجات الخارجة للمقطع من نوع (B)

على فرض أن فترات التوصيل والقطع للمفتاح حسب ما هو مبين في

الشكل (٦-١١-ب-)، فإنه يمكن تحليل الدائرة على النحو التالي:-

عند الزمن ($t=0$)، فإن قيمة التيار المار من خلال الحمل يكون في الاتجاه المعاكس وذات قيمة (I_{min}). عندما يكون المفتاح مفتوحاً في الفترة ($t_{min} < t < T$) فإن

الطاقة المخزنة في الملف تعود إلى المصدر (V_S) عن طريق الديود (D_1) ويمكن وصف نقصان التيار (i_o) من خلال المعادلة:-

$$V_S = L \frac{di_o}{dt} + R i_o + E \Rightarrow \frac{di_o}{dt} + \frac{R}{L} i_o = \frac{V_S - E}{L} \quad (6.50)$$

ويكون الحل العام للمعادلة من الشروط الابتدائية عندما ($i_o = I_{max}$)

$$i_o = \left(\frac{V_S - E}{R} \right) \left(1 - e^{-t/\tau} \right) + I_{min} \cdot e^{-t/\tau} \quad (6.51)$$

عند غلق المفتاح (SW) فإن الجهد (E) يمرر تيار في الملف (L)، وبالتالي يكون الجهد ($V_{AK} = v_o = 0$) وعند اللحظة ($t = t_{on}$) فإن قيمة التيار تصل إلى القيمة العظمى (I_{max}). ويمكن وصف زيادة التيار (i_o) من خلال المعادلة:-

$$V_S = L \frac{di_o}{dt} + R i_o + E \Rightarrow \frac{di_o}{dt} + \frac{R}{L} i_o = \frac{E}{L} \quad (6.52)$$

ويكون الحل العام للمعادلة من الشروط الابتدائية عندما ($i_o = 0$)

$$i_o = -\frac{E}{R} \left(1 - e^{-t/\tau} \right) + I_{max} \cdot e^{-t/\tau} \quad (6.53)$$

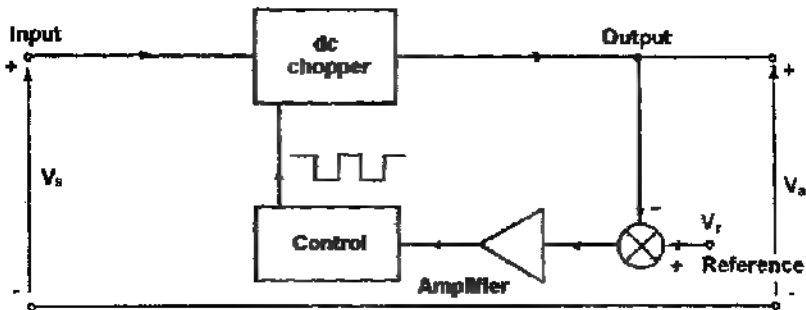
عند الزمن ($t = t_{on}$) فإن:-

$$i_o(t = t_{on}) = I_{max} \quad (6.54)$$

٦-٣- استخدام المقطع كنظم للجهد

Switching Mode Regulators

يمكن استخدام المقطع كنظم للجهد حيث يقوم بتحويل جهد (dc) غير منظم إلى جهد (dc) منظم. ويعتمد مبدأ التحكم بعرض النبضة عند تردد ثابت (PWM)، وعناصر التحكم المستخدمة تكون (BJT , MOSFET). والمخطط للصندوق المنظم مبين في الشكل (٦-١١).



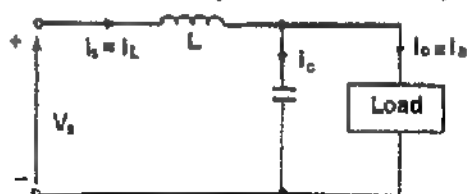
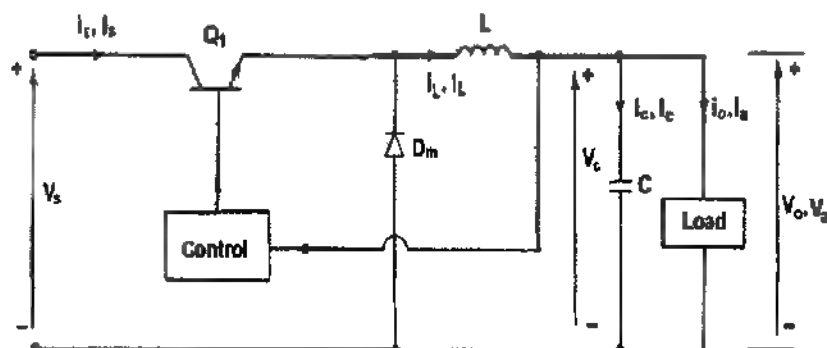
الشكل (١١-٥)

المخطط الصندوقي للمنظم

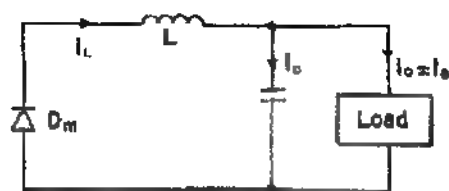
توجد هذه المنظومات بشكل واسع كدوائر تكاملية (Integrated Circuit). ويتم اختيار تردد المقطع باختيار قيمة (R, C) للمذبذب (Oscillator). وكمثال من أجل زيادة فعالية المنظم فإن القيمة للصغرى لفترة التذبذب يجب أن تكون أكبر بـ (100) ضعف من زمن الفصل للترانزستور. فمثلاً إذا كان زمن الفصل للترانزستور مساوياً $(0.5 \mu s)$ فإن فترة التذبذب تكون مساوية $(50 \mu s)$ والتي تعطي أكبر تردد للمذبذب مساوياً $(20 KHz)$. وهذا بدوره يُعزى إلى المفاهيم في عملية لوصل والفصل في الترانزستور، حيث تزداد هذه المفاهيم مع تردد الفصل وبالتالي نقل الفعالية. بالإضافة إلى أن المفاهيم في القلب المعدني للمفاهيم نحد من إمكانية العمل في الترددات العالية.

وهناك أربعة أنواع رئيسية من المنظومات الترانزستورية هي:-

١- المنظم شائع الاستخدام (Buck regulators):- في هذا المنظم تكون القيمة المتوسطة لجهد الخرج (V_o) أقل من جهد الدخل (V_s) . والدائرة المكافئة لهذا المنظم وشكل الموجة الخارجة مبين في الشكل (١٢-٦). وهو نوع من أنواع المقطعات الخافضة للجهد، وعنصر التحكم هو ترانزستور (BJT).



Mode 1



Mode 2

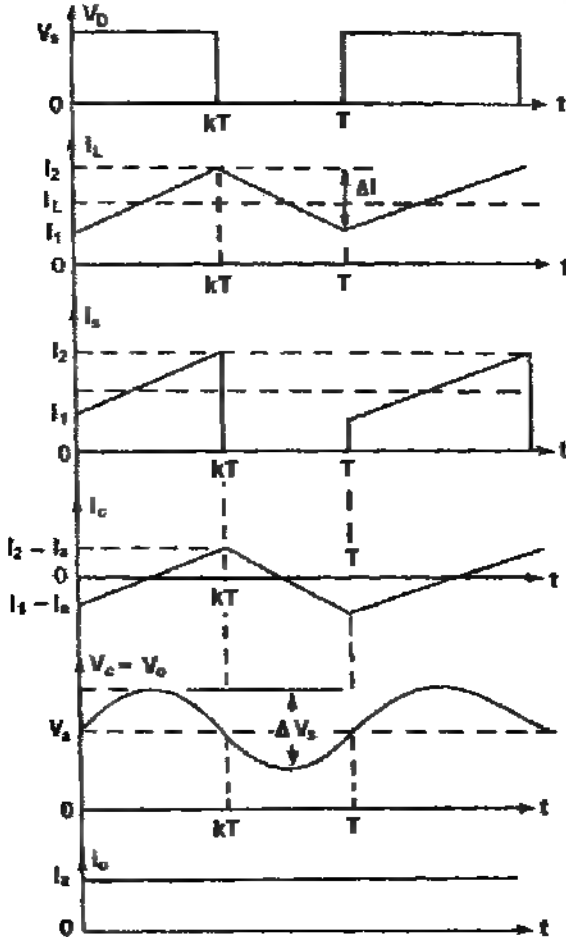
الشكل (٦-١٧-١)

الدائرة للمكافئة للمنظم

يمكن تصنيف عمل الدائرة إلى وضعين:-

الوضع الأول:- عندما يكون الترانزستور (Q_1) في وضع (ON) عند ($t = 0$)، فإن تيار المدخل سوف يزداد من قيمة (I_1) إلى قيمة (I_2) ويمر من خلال المرشح (LC) والحمل (R).

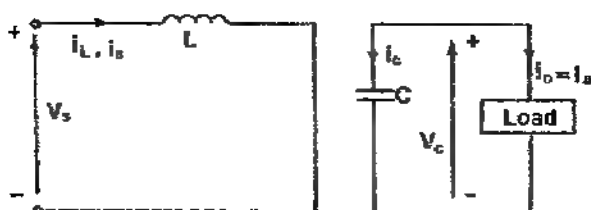
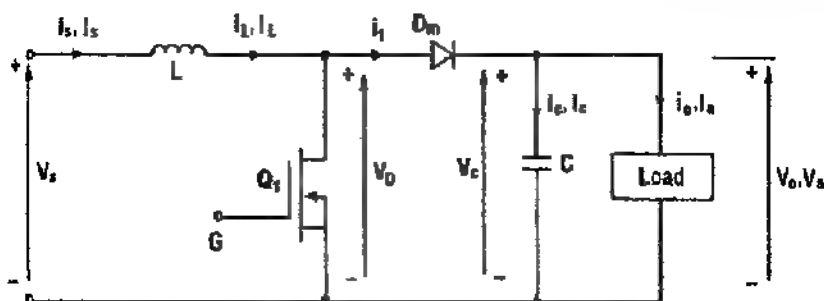
الوضع الثاني:-- عندما يتم فصل الترانزستور (Q_1) عند ($t = t_1$)، فإن الديود (D_m) يقوم بتوصيل القدرة إلى الحمل نتيجة الطاقة المخزونة في الملف، ويستمر مرور تيار الملف حتى يقوم الترانزستور (Q_1) بالتوصيل مرة أخرى.



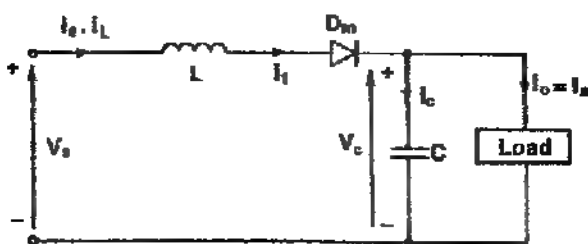
الشكل (٦ ١٢ ب)

شكل الموجة الخارجة للمنظم من نوع (Buck Regulator)

٢- المنظم (Boost Regulators) :- يستخدم (MOSFET) ترانزستور في عملية الفصل والوصل وجهد الخرج له أكبر من جهد الدخول. والشكل (٥-١٣) يبين الدائرة لهذا المنظم وأوضاع العمل وشكل الموجة على الخرج.



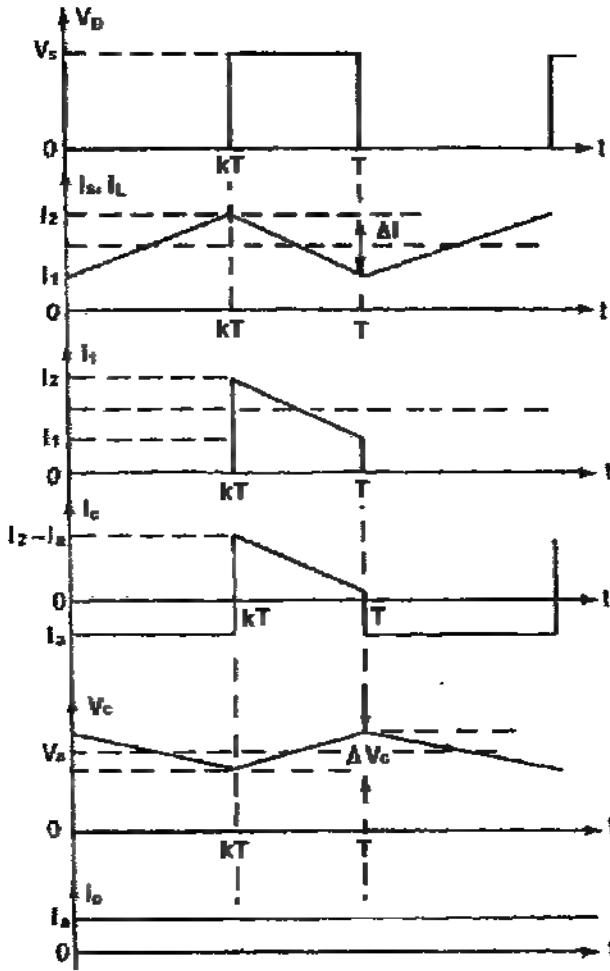
Mode 1



Mode 2

الشكل (٥-١٣-١)

الدائرة الكهربائية للمنظم (Boost Regulator) وأوضاع العمل



الشكل (٥ ١٣ ب)

شكل الموجة على الخرج المنظم من نوع (Boost Regulators)

مبدأ العمل:-

هذا المنظم يعمل كمقطع رافع للجهد (Step-up Chopper)، ويمكن تجزئة

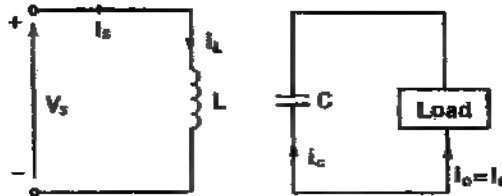
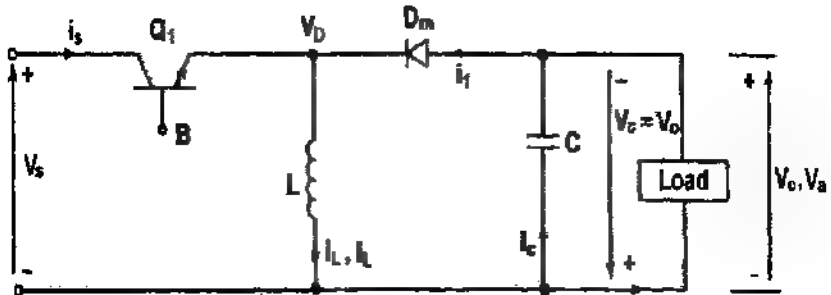
عمل هذا المنظم إلى وضعين:-

الوضع الأول:- عندما يكون الترانزستور (Q_1) في وضع التوصيل عند ($t = 0$) يبدأ التيار بالزيادة من (I_1) الى قيمة (I_2) ويمر بالملف والترانزستور. الوضع الثاني:- عندما يقوم الترانزستور (Q_1) بالفصل عند ($t = t_1$)، فإن التيار في هذه الحالة يمر خلال الحمل عبر الملف والمكثف والديود (D_1). ونستمر الفترة بالوصول الى الحمل حتى يقوم للترانزستور (Q_1) بالوصل مرة أخرى خلال النصف الثاني للدورة.

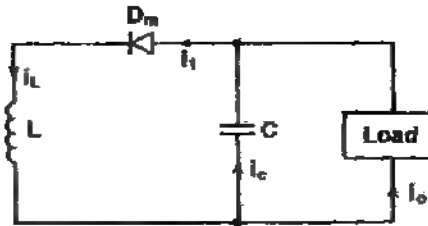
وهذا النوع من المنظمات يمكن ان يقوم بتزويد الحمل بجهد أكبر من جهد الدخل بدون الحاجة الى محول. كونه يستخدم ترانزستور واحد فإن فعاليته عالية. ويكون تيار الدخل مستمراً، ويمر تيار مرتفع خلال عنصر القدرة (MOSFET). ويكون جهد الخرج حساساً للتغير في ($duty\ cycle\ (K)$)، لذلك يكون من الصعب الحصول على الاستقرار في هذا المنظم.

كذلك فإن الترانزستور يوصل على التوازي، ويؤدي ذلك الى تكوين دائرة توازي للحمل مما يجعل من الصعب حماية الحمل في حالة وجود دائرة قصر. وتكون القيمة المتوسطة لتيار الحمل أقل من القيمة المتوسطة لتيار الملف. وتكون النسبة بين التيارين مساوية الى ($1 - K$)، ويؤدي ذلك الى وجود قيمة فعالة مرتفعة تمر خلال المرشح المكون من المكثف. وهذا يؤدي الى استخدام المرشحات ذات قيمة كبيرة للملف والمكثف وأكبر منها في حالة استخدام (Buck Regulator).

٣- المنظم العاكس (Buck-Boost Regulators):- هذا النوع من المنظمات يعطي جهد خرج يمكن ان يكون أقل أو أكبر من جهد المصدر. وتكون قطبية جهد الخرج معاكسة لجهد الدخل. ويدعى هذا المنظم بالعاكس (Inverting) او (Flyback Regulator). والدائرة المكافئة وشكل موجة الخرج واطراح العمل لهذه المنظمات مبينة في الشكل (٦-١٤).



Mode 1



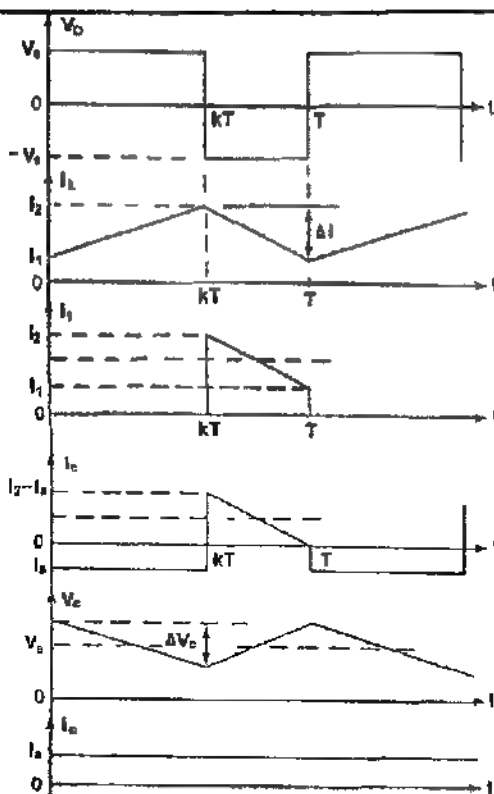
Mode 2

الشكل (٦-١٤-١)

الدائرة المكافئة للمنظم العاكس وأوضاع العمل

مبدأ عمل المنظم العاكس يقسم الى وضعين هما:-

الوضع الأول:- عندما يكون الترانزيستور في حالة للتوصيل ويكون الديود (D_m) منحازاً انحيازاً عكسياً، وبالتالي فإن التيار يزداد ويمر خلال الملف (L) والترانزيستور.



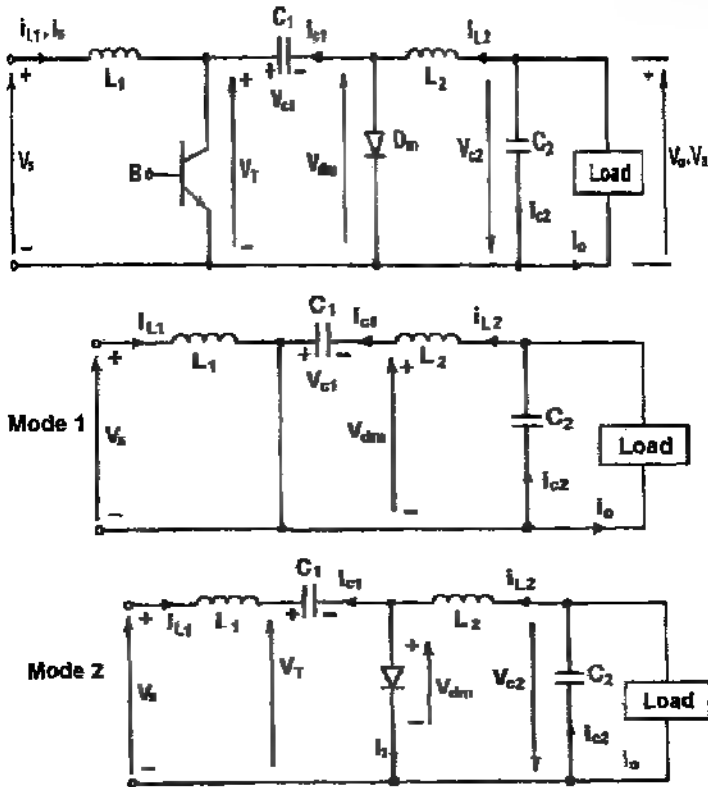
الشكل (٦-١٤ ب)

شكل موجة الخرج للمنظم العاكس

الوضع الثاني:- عندما يكون الترانزستور في حالة الفصل، فإن الطاقة المخزنة في الملف تؤدي إلى مرور التيار خلال الملف والمكثف والديود (D_m) إلى الحمل ويتم إيصال الطاقة المخزنة في الملف إلى الحمل. ويستمر التيار بالتناقص حتى يقوم الترانزستور (Q_1) بالتوصيل مرة أخرى.

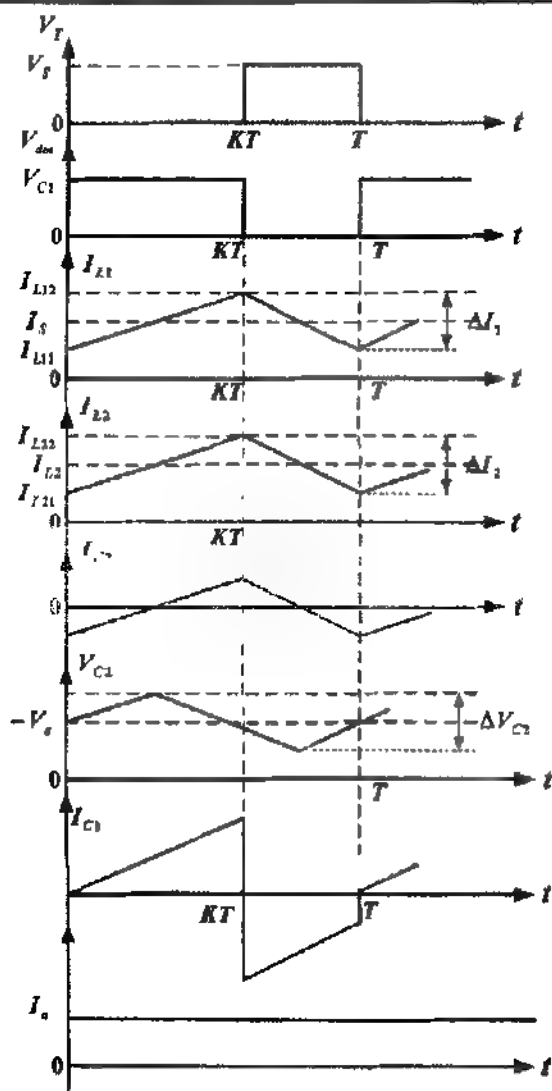
وهذا النوع من المنظمات يعطي جهد معكوس للحمل بدون الحاجة إلى محول. ويمتاز بفاعلية عالية، ويمكن حمايته من دوائر القصر بشكل بسيط.

٤- المنظم (Cuk Regulator) :- هذا المنظم يستخدم ترانزستور (BJT) كعنصر وصل وفصل ودائرته مشابهة لدائرة (Buck-Boost-Regulator). ويعطي هذا المنظم جهد خرج يمكن أن يكون أقل أو أكبر من جهد الدخل ومعاكس لجهد المدخل. ودائرة هذا المنظم وموجة الخرج وأوضاع العمل لهذا المنظم مبينة في الشكل (٦-١٥).



الشكل (٦-١٥)

الدائرة الكهربية للمنظم (Cuk Regulator) وأوضاع العمل



الشكل (٦-١٥-ب)

شكل الموجة الخارجة للمنظم من نوع (Cuk Regulator)

أوضاع العمل للمنظم:- يمكن تقسيم أوضاع العمل للمنظم إلى وضعين كما يلي:-
 الوضع الأول:- عندما يكون الترانزستور (Q_1) في وضع (ON)، عند ($t = 0$)
 ويزداد التيار خلال الملف (L_1) وينفس الوقت يؤدي الجهد على المكثف (C_1) إلى
 وجود انحياز عكسي على الديود (D_2) يعمل على عدم التوصيل من خلاله. ويقوم
 المكثف (C_1) بتفريغ شحنته في الدائرة المكونة من (C_1, C_2) والحمل والملف (L_2).

الوضع الثاني:- عندما يقوم الترانزستور بالفصل عند ($t = t_1$)، فإن شحنة المكثف
 (C_1) من مصدر الجهد والمشحنة المخزنة في الملف (L_2) تزود إلى الحمل. يتم
 تناوب عملية الفتح والغلق عن طريق الديود (D_2) والترانزستور (Q_1). وهذا
 النوع من المنظمات يعتمد على تحويل القدرة المخزنة في المكثف. ويمتاز بفاعلية
 كبيرة، وتكون للضياعات نتيجة الفصل والوصل فيه قليلة.

مميزات المنظمات السابقة:-

- ١- تحتوي هذه المنظمات على ترانزستور واحد فقط.
- ٢- تقوم بعملية تحويل واحدة.
- ٣- تعتمد في نقل القدرة على الملفات والمكثفات.
- ٤- قدرة الخرج لها قليلة بحدود عشرة واط (10 Watt).
- ٥- من أجل التيارات العالية فإن قدرة العناصر المستخدمة تزداد مما يؤدي إلى
 الزيادة في الضياعات وتقليل الكفاءة.
- ٦- لا يوجد عزل بين دائرة الدخل ودائرة الخرج.
- ٧- من أجل الحصول على قدرات أعلى يتم استخدام منظمات متعددة المراحل.

٦-٤- المقطعات التي تستخدم الثايروستورات

Chopper by Using Thyristor

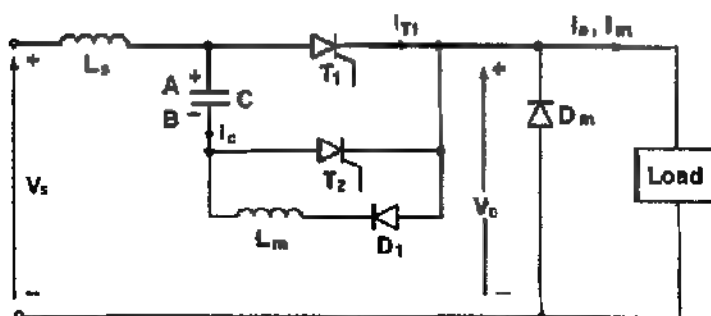
تستخدم هذه الدوائر الثايروستورات ذات سرعات إطفاء عالية، ويستخدم مبدأ الإطفاء القسري لهذه الثايروستورات .

ولقد تم في الآونة الأخيرة تطوير عدد من هذه الدوائر، حيث تمتاز هذه الدوائر بعدة ميزات منها التقليل من زمن الوصل والعمل في مجال الترددات العالية، والاستقرار في العمل.
أهم أنواع هذه الدوائر هي:-

٦-٤-١- المقطعات ذات التبديل القسري باستخدام النبضات

Impulse-commutated Choppers

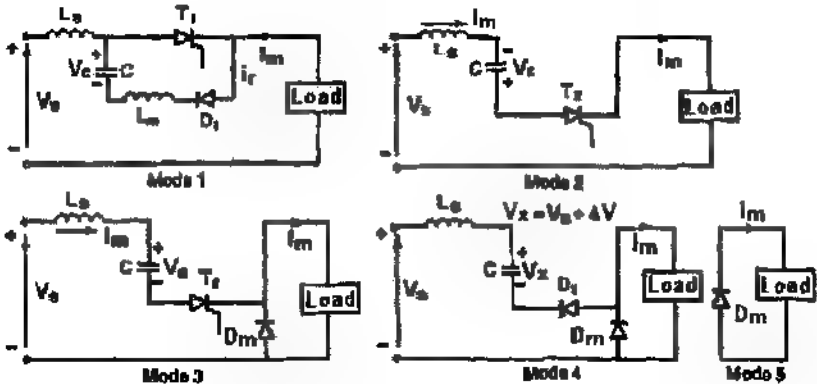
ويُدعى بالمقطع الكلاسيكي (Classical Chopper) ، وهي دائرة شائعة الاستخدام وتتألف من ثايروستورين. عند بداية التشغيل يتم توصيل الثايروستور (T_2) وبالتالي شحن المكثف (C) والذي يمثل مصدر التغذية في البداية. والشكل (٦-١٦) يبين الدائرة الكهربائية لهذا النوع من المقطعات.



الشكل (٦-١٦)

الدائرة الكهربائية للمقطع ذات التبديل القسري

أوضاع التشغيل الموضحة في الشكل (٦-١٧)، وهي كما يلي:-
 الوضع الأول:- عندما يوصل الثايرستور (T_1) يتم توصيل الحمل إلى مصدر التغذية. والمكثف المشحون (C) يقوم بتفريغ شحنته خلال كل من (L_m, D_1, T_1).



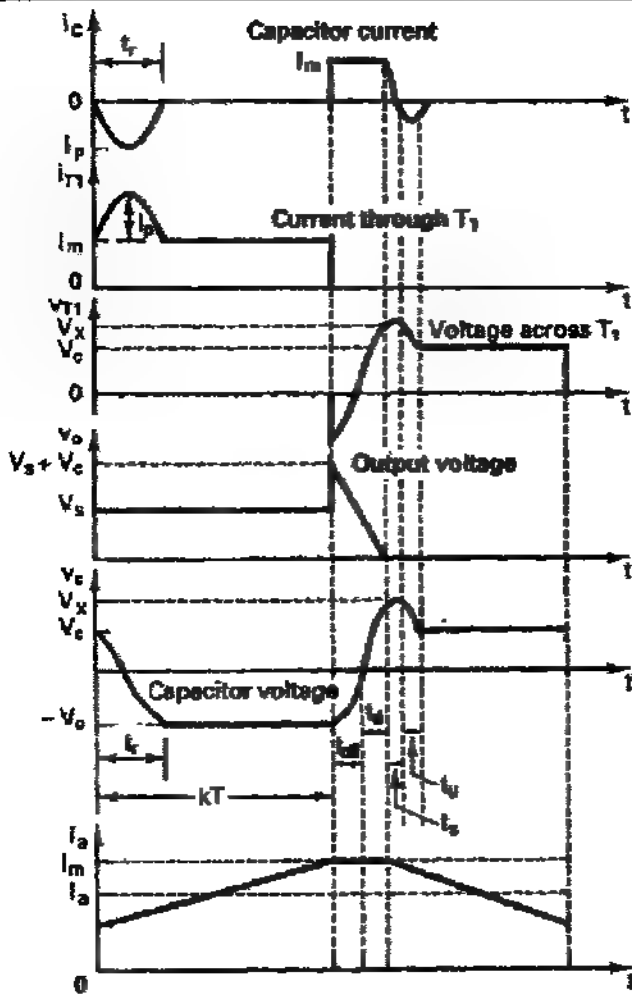
الشكل (٦-١٧)

أوضاع العمل المختلفة

الوضع الثاني:- عندما يتم كبح الثايرستور (T_2). وفي هذه الحالة يطبق جهد انهيار عكسي (V_c) على الثايرستور (T_1) ويتم إطفاءه. يقوم المكثف بتفريغ شحنته خلال الحمل حتى تصل هذه الشحنة إلى الصفر بعد مضي زمن التفريغ.
 الوضع الثالث:- عندما يبدأ الديود (D_m) بالتوصيل فإن تيار الحمل يتألف (يقترّب من الصفر). والقدرة المخزنة في الملف (L_s) تفرغ في المكثف (C).
 الوضع الرابع:- يبدأ هذا الوضع بالعمل عندما يتم شحن المكثف بشحنة كاملة ويستمر تيار الحمل بالتناقص. ومن المهم الملاحظة في هذا الوضع أنه يظهر نتيجة وجود الديود (D_1) لأنه يسمح للتردد النبضي بالاستمرار في هذه الدائرة والمكونة من (D_m, D_1, C) ومصدر الجهد.

الوضع الخامس:- يبدأ هذا الوضع بالعمل عندما تكتمل عملية التبديل ويستمر تيار الحمل بالتلاشي خلال الديود (D_2)، وينتهي هذا الوضع عندما يتم توصيل الثايرستور (T_1) مع بداية موجة جديدة.

والشكل (٦-١٨) يبين أشكال للموجات للجهود والتيارات للعناصر المختلفة المؤلفة لهذا المقطع.



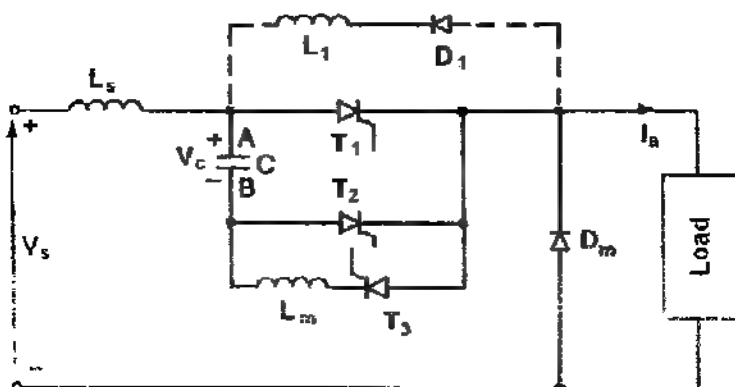
الشكل (٦-١٨)

شكل الموجات والجهود والتيارات المقطع التايرستوري

٦ ٤ ٢ - المقطع النبضي المؤلف من ثلاثة ثايرستورات

Impulse-Commutated Three-Thyristor Chopper

المقطع السابق يعاني من مشكلة التخلص من الشحنة على المكثف، ويمكن التغلب على هذه الحالة باستخدام ثايرستور (T_3) بدلاً من الديود (D_1). ويظهر الشكل (٦-١٩) الدائرة المحسنة لهذا النوع من المقطعات.

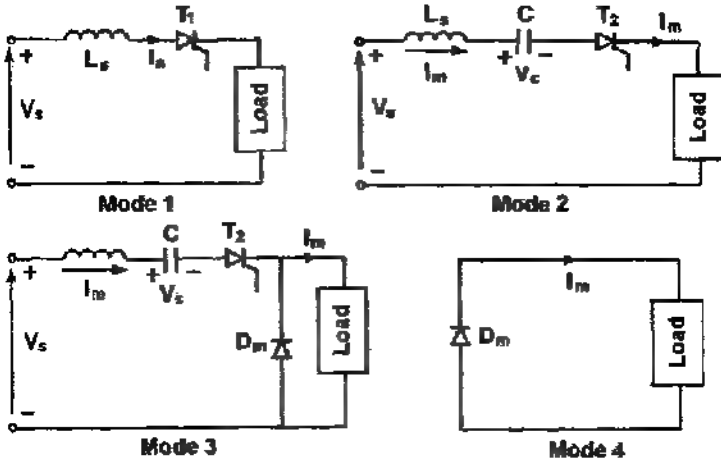


الشكل (٦-١٩)

المقطع النبضي بثلاث ثايرستورات

أما أوضاع العمل لهذا المقطع والمبينة في الشكل (٦-٢٠) فهي كما يلي:-
 الوضع الأول:- يبدأ هذا الوضع عندما يكون الثايرستور الرئيسي (T_1) مقدوحاً في هذه الحالة يتم وصل الحمل مع مصدر التغذية.
 الوضع الثاني:- يبدأ هذا الوضع عندما يكون الثايرستور (T_2) مقدوحاً ويقوم المكثف (C) بتفريغ شحنته عبر الحمل.
 الوضع الثالث:- يبدأ هذا الوضع عندما يعاد شحن المكثف من خلال مصدر التغذية ويبدأ الديود (D_m) بالتوصيل. خلال هذا الوضع يكون على المكثف شحنة رائدة

نتيجة الطاقة المخزنة في الملف. ويتلاشى تيار الحمل من خلال السديود (D_m) وينتهي هذا الوضع عندما يصل تيار الشحن إلى الصفر.
الوضع الرابع:- يبدأ هذا الوضع عندما يتوقف التايروسنور (T_2) عن التوصيل ويستمر السديود (D_m) ويستمر تيار الحمل بالتناقص أو التلاشي.

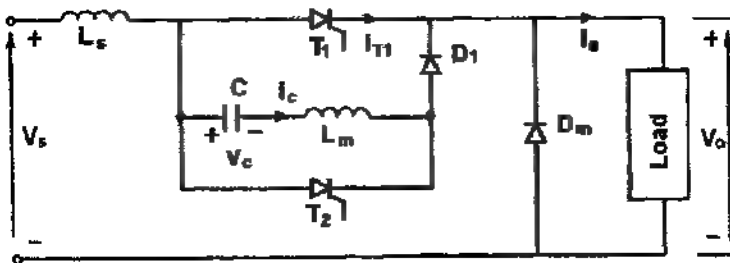


الشكل (٢٠-٦)

أوضاع عمل المقطع النبضي المؤلف من ثلاثة تايروسنورات

Resonant Pulse Chopper

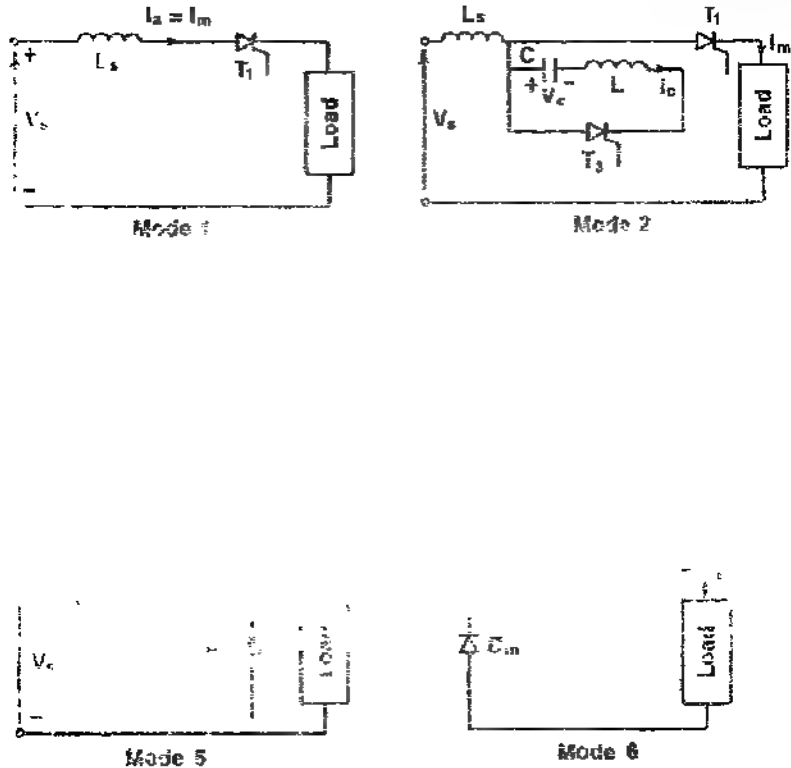
٦-٤-٣- المقطع ذو النبضة المرجعية



الشكل (٢١-٦)

المقطع ذو النبضة المرجعية

يمثل الشكل (٦-٢١) للمقطع ذو النبضة المرجعية، أما أوضاع العمل لهذا المقطع فهي مبيّنة في الشكل (٦-٢٢) وهي كما يلي:-



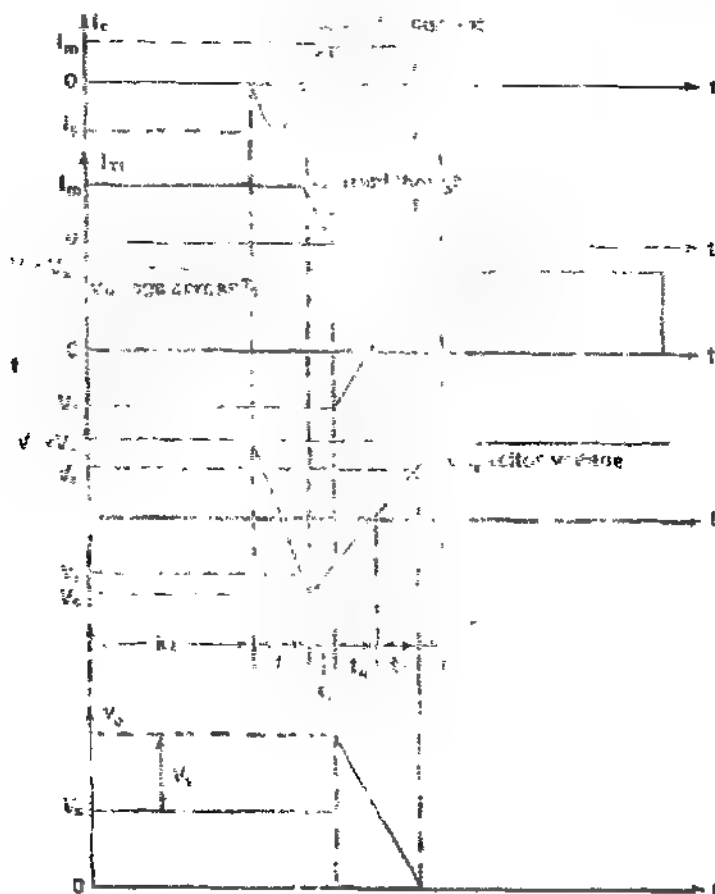
الشكل (٦-٢٢)

أوضاع العمل للمقطع ذو النبضة المرجعية

الوضع الأول:- يبدأ هذا الوضع عندما يتدح الثايرستور (T_1) ويتم وصل مصدر التغذية الى الحمل.

الوضع الثاني:- يبدأ هذا الوضع عندما يكون الثايرستور (T_2) مقبوحاً ويقوم المكثف بتفريغ شحته في الملف والثايرستور (T_2)

الوضع الثالث:- يبدأ هذا الوضع عند $t = 0$ ، ويستمر (T_2) ثانياً ويقوم المكثف بتفريغ شحنته خلال الدود (D) ، وينتهي عمل هذا الوضع عندما يصل التيار إلى القيمة العظمى (I_m)



الشكل (٦-٢٣)

شكل الموجة للجهد والتيار للمقطع ذو النبضة المرحية

الوضع الرابع:- يبدأ هذا الوضع عندما يصبح التيار المار من خلال الثايروستور (T_1) مساوياً إلى الصفر.

الوضع الخامس:- يبدأ هذا الوضع عندما يبدأ الديود (D_m) بالتوصيل ويتألف تيار الحمل خلال الديود (D_m) ويتم تخزين القدرة في الملف (L_s, L_m) .

الوضع السادس:- يبدأ هذا الوضع عندما يتم تخزين القدرة في الملفات و يتوقف الديود (D_1) عن التوصيل ويستمر للتيار في الحمل بالتألف حتى قدح الثايروستور (T_1) في النبضة التالية.

الشكل (٦-٢٣) يبين شكل موجة الجهد والتيار لهذا المقطع.

٦-٤-٤-٦ تصميم دوائر المقطعات للثايروستورية

Chopper Circuit Design

من أهم المتطلبات التي يجب تحقيقها في هذه المقطعات هي تصميم دوائر التبديل، بحيث تؤمن زمن فصل مناسب للثايروستورات المستخدمة. وهذا يمكن من يعتمد على الجهد المخزن في المكثف (C) . يعتمد الجهد المطبق على العناصر بشكل أساسي على المكثفات والتيار الحمل.

من الأمور التي تؤخذ بعين الاعتبار عند تصميم المقطعات، كما يلي:-

- ١- تحديد طريقة العمل للمقطع.
 - ٢- حساب محددات الدائرة المكافئة لكل وضع .
 - ٣ تحديد التيار والجهد لكل وضع وكذلك شكل الموجة.
 - ٤ حساب قيم العناصر للملفات والمكثفات لتحقيق متطلبات الحمل.
 - ٥ تحديد قيم التيارات والجهود المناسبة لجميع العناصر المستخدمة .
 - ٦ يتم التخلص من التوافقيات باستخدام دوائر المرشحات المناسبة.
- العناصر الأساسية في تصميم المقطعات تتلخص في تردد القطع وحجم الملفات المستخدمة والمفايد نتيجة عمليات الفصل والوصل.

ملخص :-

مقطعات الجهد يمكن إستخدامها كمحول تيار مباشر رفيع الجهد أو خافض للجهد، ويمكن استخدامها في وضع الفصل والوصل كمنظم للجهد وكذلك كمحول قدرة بين مصدريين للجهد. ونتيجة لاستخدام المقطع فإن ذلك يؤدي إلى توليد توافقيات في دائرة الدخل والخرج. ويتم التخلص من هذه التوافقيات باستخدام الفلاتر في دوائر الدخل والخرج.

يستخدم في العادة مقطعات بترددات ثابتة لأن تصميم الفلاتر للمقطعات بتردد صغير هي عملية صعبة ومعقدة.

من أجل تقليل حجم الفلاتر وتقليل عامل التمدد للتيار فإن تردد القطع يجب أن يكون مرتفعاً.

إن المقطعات الثايرستورية تحتاج إلى دوائر إضافية من أجل تأمين عملية التبديل القسري لهذه الثايرستورات .

٦-٥- التحكم بسرعة محرك تيار مباشر تهيج مستقل باستخدام المقطع الثايرستوري.

Chopper-fed Separately Excited DC motor

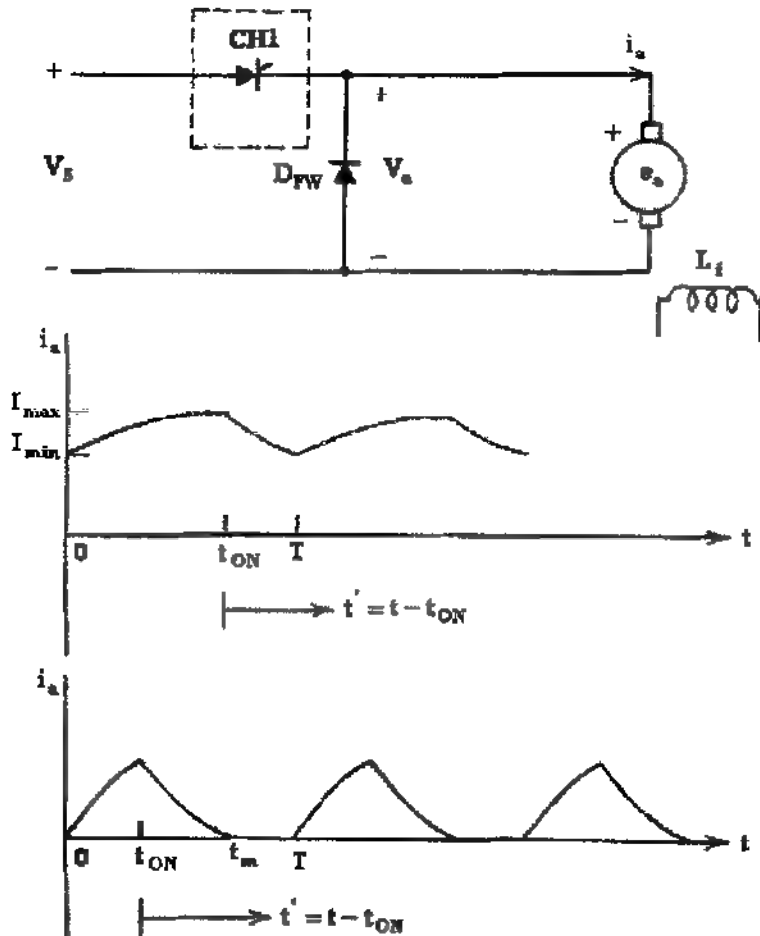
يبين الشكل (٦-٢٤) دائرة محرك تيار مباشر تهيج مستقل يتغذى من مقطع والقيم اللحظية لتيار المنتج المتصل وغير المتصل. باعتبار أن تيار المنتج متصل وسرعة المحرك ثابتة نكتب العلاقات الرياضية التي نصف نظام عمل المحرك كما يلي:

١- عندما يكون المقطع في حالة توصيل خلال الفترة $(0 < t < t_{on})$.

$$V_S = L_a \frac{di_a}{dt} + R_a i_a + K\phi \omega \quad (6.55)$$

٢- عندما يكون المقطع في حالة فصل خلال الفترة $(t_{ON} < t < T)$.

$$0 = L_a \frac{di_a}{dt} + R_a i_a + K\phi \omega \quad (6.36)$$



الشكل (٦-٢٤) دائرة محرك تيار مباشر تهيج مستقل يتغذى من مقطع والقيم اللحظية للتيار المنتج المتصل وغير المتصل

تكون للتيار في الحالة المستقرة قيمة صغرى في لحظة توصيل المقطع
 $(i_a(0) = I_{\min})$ ، وقيمة عظمى في لحظة فصل المقطع $(i_a(t_{ON}) = I_{\max})$ كما في
 الشكل (٦-٢٤)، نكتب علاقة القيمة اللحظية للتيار المنتج:-
 ١- عندما يكون المقطع في حالة توصيل خلال الفترة $(0 < t < t_{ON})$.

$$i_a = \frac{V_S - K\phi\omega}{R_a}(1 - e^{-t/\tau}) + I_{\min}e^{-t/\tau} \quad (6.57)$$

٢ - عندما يكون المقطع في حالة فصل خلال الفترة $(t_{ON} < t < T)$

$$i_a = \frac{-K\phi\omega}{R_a}(1 - e^{-t'/\tau}) + I_{\max}e^{-t'/\tau} \quad (6.58)$$

$$t' = t - t_{ON};$$

$$\tau = L_a / R_a$$

حيث:

نجد من المعادلة (٥٧-٦) قيمة التيار العظمى كما يلي:-

$$I_{\max} = i_a(t_{ON}) = \frac{V_S - K\phi\omega}{R_a}(1 - e^{-t_{ON}/\tau}) + I_{\min}e^{-t_{ON}/\tau} \quad (6.59)$$

نجد من المعادلة (٦٠-٥٨) قيمة التيار الصغرى كما يلي:-

$$\begin{aligned} I_{\min} = i_a(T) = i_a(t' = T - t_{ON}) = \\ = \frac{-K\phi\omega}{R_a}(1 - e^{-(T-t_{ON})/\tau}) + I_{\max}e^{-(T-t_{ON})/\tau} \end{aligned} \quad (6.60)$$

بحل المعادلتين (٦٠-٥٩) و (٦٠-٦١) نجد:-

$$I_{\min} = \frac{V_S (e^{t_{ON}/\tau} - 1)}{R_a (e^{T/\tau} - 1)} - \frac{K\phi\omega}{R_a} \quad (6.61)$$

$$I_{\max} = \frac{V_S (1 - e^{-t_{ON}/\tau})}{R_a (1 - e^{-T/\tau})} - \frac{K\phi\omega}{R_a} \quad (6.62)$$

تكون قيمة التيار الصغرى في حالة التيار غير المتصل ($I_{\min} = 0$)، كما يتبين من الشكل (٦-٢٤). وبذلك نكتب قيمة التيار العظمى في حالة التيار غير المتصل من المعادلة (٦-٥٩) كما يلي:-

$$I_{\max} = \frac{V_s - K\phi\omega}{R_a} (1 - e^{-t_{ON}/\tau}) \quad (6.63)$$

لإيجاد اللحظة الزمنية ($t = t_m$) أو ($t' = t_m - t_{ON}$)، التي عندها تكون قيمة التيار صفراً، نعوض (٦-٢٧) في (٦-٢٣) فنحصل على:

$$0 = \frac{-K\phi\omega}{R_a} (1 - e^{-(t_m - t_{ON})/\tau}) + \frac{V_s - K\phi\omega}{R_a} (1 - e^{-t_{ON}/\tau}) (e^{-(t_m - t_{ON})/\tau}) \quad (6-64)$$

بحل المعادلة (٦٤-٦) نحصل على:

$$t_m = \tau \ln \left\{ 1 + \frac{V_s - K\phi\omega}{K\phi\omega} \left(1 - e^{t_{ON}/\tau} \right) \right\} \quad (6.65)$$

يمكن تحديد استمرارية التيار من المعادلة (٦٩-٦) كما يلي:-

يكون تيار المنتج متصلاً إذا كانت ($t_m = T$) وغير متصل إذا كانت ($t_m < T$). يتم حساب قيم تيار المنتج المتوسطة والفعالة وقيمة فولطية المنتج المتوسطة وذلك لدراسة خواص المحرك كما يلي:

قيمة تيار المنتج المتوسطة (Average Armature Current):-

$$I_a = \frac{1}{T} \left[\int_0^{t_{ON}} i_a(t) dt + \int_{t_{ON}}^T i_a(t) dt \right] \quad (6.66)$$

بتعويض المعادلات (٦-٥٧) و (٦-٥٩) في المعادلة (٦٦-٦) ولأخذ التكامل نجد:

$$I_a = \frac{1}{T} [I_1 t_{ON} + \tau (I_{\min} - I_1) (1 - e^{-t_{ON}/\tau}) - I_2 (t_m - t_{ON}) + \tau (I_{\max} + I_2) (1 - e^{-(t_m - t_{ON})/\tau})] \quad (6.67)$$

حيث:

$$I_1 = \frac{V_s - K\phi\omega}{R_a};$$

$$I_2 = \frac{-K\phi\omega}{R_a}$$

قيمة تيار المنتج للفعالة (RMS Armature Current):

$$\begin{aligned} I_{aR} &= \sqrt{\frac{1}{T} \left[\int_0^{t_{ON}} i_a^2(t) dt + \int_{t_{ON}}^T i_a^2(t) dt \right]} = \\ &= \left\{ \frac{1}{T} \left[I_1^2 t_{ON} + 2t_1(I_{min} - I_1)(1 - e^{-t_{ON}/\tau}) + \right. \right. \\ &\quad \left. \left. + \frac{\tau}{2}(I_{min} - I_1)^2(1 - e^{-2t_{ON}/\tau}) + I_2^2(t_m - t_{ON}) - \right. \right. \\ &\quad \left. \left. - 2t_2(I_{max} + I_2)(1 - e^{-(t_m - t_{ON})/\tau}) + \right. \right. \\ &\quad \left. \left. + \frac{\tau}{2}(I_{max} + I_2)^2(1 - e^{-2(t_m - t_{ON})/\tau}) \right] \right\}^{1/2} \quad (6.68) \end{aligned}$$

قيمة عزم المحرك المتوسطة (Average Motor Torque):

$$T = K\phi I_{ar}^2 \quad (6.69)$$

قيمة فولطية المنتج المتوسطة (Average Armature Voltage):

١- لحالة التيار المتصل ($t_m = T$):

$$V_a = qV_s \quad (6.70)$$

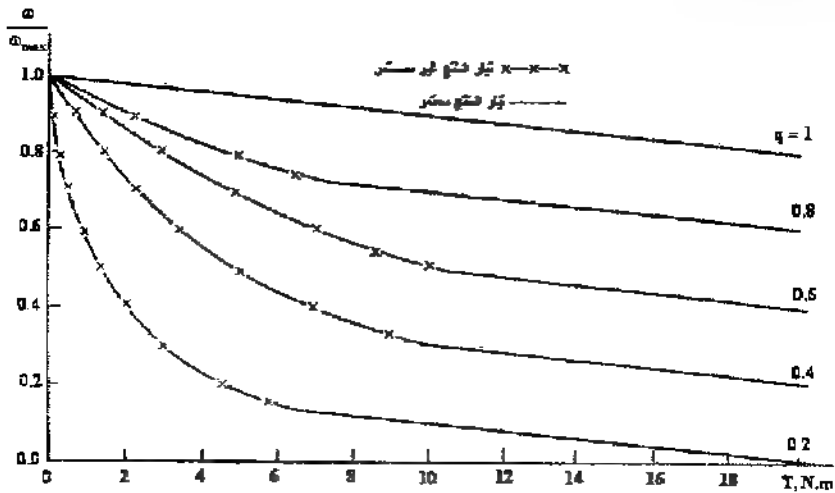
٢- لحالة التيار غير المتصل ($t_m < T$):

$$V_a = qV_s + K\phi\omega \frac{(T - t_m)}{T} \quad (6.71)$$

يبين الشكل (٦-٢٥) الخاصية الميكانيكية لمحرك تيار مباشر تهيج مستقل

يتغذى من مقطع عند قيم مختلفة لدورة عمل المقطع والتردد تقطيع مقداره

$(f_{CH} = 120 \text{ Hz})$ وتظهر على الخاصية الميكانيكية مناطق عمل المحرك في حالة تيار المنتج المتصل وفي حالة تيار المنتج غير المتصل.



الشكل (٦-٢٥)

الحاصية الميكانيكية لمحرك تيار مباشر تهيج مستقل يتغذى من مقطع عند قيم مختلفة لدوره عمل المقطع ولتردد تقطيع مقداره $(f_{CH} = 120 \text{ Hz})$

٦-٦. التحكم في سرعة محرك تيار مباشر تهيج توالي باستخدام المقطعات الثايرستورية.

Chopper-fed Series DC motor

يبين الشكل (٦-٢٦) دائرة محرك تيار مباشر تهيج توالي يتغذى من مقطع والقيم اللحظية لتيار المنتج المتصل وغير المتصل. باعتبار أن تيار المنتج متصلاً وسرعة المحرك ثابتة نكتب للعلاقات الرياضية التي تصف نظام عمل المحرك كما يلي:-

١- عندما يكون المقطع في حالة توصيل خلال الفترة $(0 < t < t_{ON})$

$$V_S = L_{\alpha\alpha} \frac{di_a}{dt} + R_{\alpha\alpha} i_a + K_{af} i_a \omega + K_{res} \omega \quad (6.72)$$

٢- عندما يكون المقطع في حالة فصل خلال الفترة $(t_{ON} < t < T)$

$$0 = L_{\alpha\alpha} \frac{di_a}{dt} + R_{\alpha\alpha} i_a + K_{af} i_a \omega + K_{res} \omega \quad (6.73)$$

تكون للتيار في الحالة المستقرة قيمة صغرى في لحظة توصيل المقطع $(i_a(0) = I_{min})$ وقيمة عظمى في لحظة فصل المقطع $(i_a(t_{ON}) = I_{max})$ كما في الشكل (٦-٢٦) نكتب علاقة القيمة للحظية لتيار المنتج:-

١- عندما يكون المقطع في حالة توصيل خلال الفترة $(0 < t < t_{ON})$

$$i_a = \frac{V_S - K_{res} \omega}{R_a + K_{af} \omega} (1 - e^{-t/\tau}) + I_{min} e^{-t/\tau} \quad (6.74)$$

٢- عندما يكون المقطع في حالة فصل خلال الفترة $(t_{ON} < t < T)$

$$i_a = \frac{-K_{res} \omega}{R_a + K_{af} \omega} (1 - e^{-t'/\tau}) + I_{max} e^{-t'/\tau} \quad (6.75)$$

حيث :

$$t' = t - t_{ON} ;$$

$$\tau = L_a / (R_a + K_{af} \omega)$$

نجد من المعادلة (٦-٥٦) قيمة التيار العظمى كما يلي:-

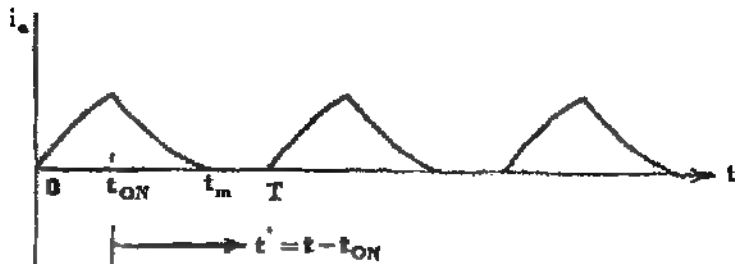
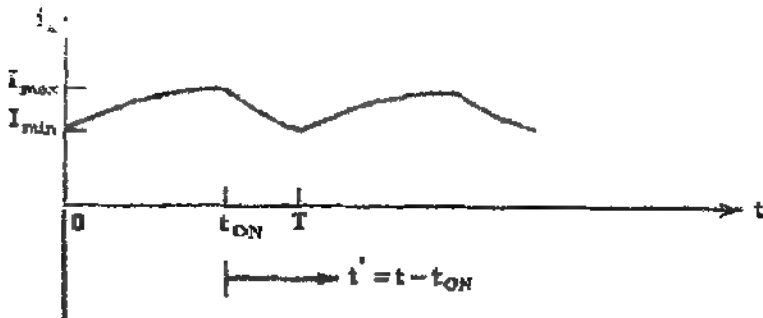
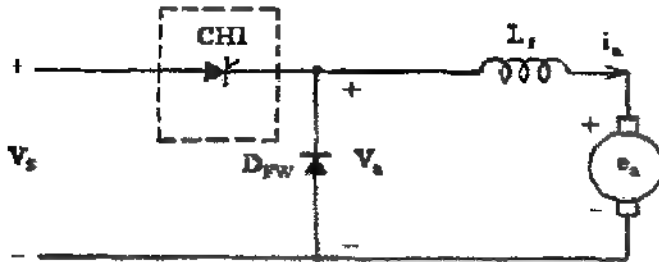
$$I_{max} = i_a(t_{ON}) = \frac{V_S - K_{res} \omega}{R_a + K_{af} \omega} (1 - e^{-t_{ON}/\tau}) + I_{min} e^{-t_{ON}/\tau} \quad (6.76)$$

نجد من المعادلة (٦-٥٧) قيمة التيار الصغرى كما يلي:-

$$\begin{aligned} I_{min} &= i_a(T) = i_a(t' = T - t_{ON}) = \\ &= \frac{-K_{res} \omega}{R_a + K_{af} \omega} (1 - e^{-(T - t_{ON})/\tau}) + I_{max} e^{-(T - t_{ON})/\tau} \end{aligned} \quad (6.77)$$

بحل المعادلتين (٧٦-٦) و (٧٧-٦) نجد:-

$$I_{min} = \frac{V_S}{R_a + K_{af}\omega} \frac{(e^{t'_{ON}/\tau} - 1)}{(e^{T/\tau} - 1)} - \frac{K_{res}\omega}{R_a + K_{af}\omega} \quad (6.78)$$



الشكل (٧٦-٦) دائرة محرك تيار مباشر توهيج توالي يتعدى من مقطع والقيم اللحظية لتيار المنفذ المتصل وغير المتصل

$$I_{\max} = \frac{V_S}{R_a + K_{af}\omega} \frac{(1 - e^{-t_{ON}/\tau})}{(1 - e^{-T/\tau})} - \frac{K_{res}\omega}{R_a + K_{af}\omega} \quad (6.79)$$

تكون قيمة التيار للصغرى في حالة التيار غير المتصل ($I_m = 0$)، كما يتبين من الشكل (٦-٢٦). وبذلك نكتب قيمة للتيار العظمى في حالة التيار غير المتصل من المعادلة (٦-٢٦) كما يلي:

$$I_{\max} = \frac{V_S - K_{res}\omega}{R_a + K_{af}\omega} (1 - e^{-t_{ON}/\tau}) \quad (6.80)$$

لإيجاد اللحظة الزمنية ($t = t_m$) أو ($t' = t_m - t_{ON}$)، التي عندها تكون قيمة التيار صفراً، نعوض (٦-٢٦) في (٦-٥٧) فنحصل على:-

$$0 = \frac{-K_{res}\omega}{R_a + K_{af}\omega} (1 - e^{-(t_m - t_{ON})/\tau}) + \frac{V_S - K_{res}\omega}{R_a + K_{af}\omega} (1 - e^{-t_{ON}/\tau}) (e^{-(t_m - t_{ON})/\tau}) \quad (6.81)$$

بحل المعادلة (٦-٦٥) نحصل على:

$$t_m = \tau \ln \left\{ e^{t_{ON}/\tau} \left[1 + \frac{V_S - K_{res}\omega}{K_{res}\omega} (1 - e^{-t_{ON}/\tau}) \right] \right\} \quad (6.82)$$

يمكن تحديد استمرارية التيار من المعادلة (٦-٨٢) كما يلي:-

يكون تيار المنتج متصلاً إذا كانت ($t_m = T$)، وغير متصل إذا كانت ($t_m < T$). يتم حساب قيم تيار المنتج المتوسطة والفعالة وقيمة فولتية المنشح المتوسطة وذلك لدراسة خواص المحرك كما يلي:-
قيمة تيار المنتج المتوسطة (Average Armature Current):-

$$I_a = \frac{1}{T} \left[\int_0^{t_{ON}} i_a(t) dt + \int_{t_{ON}}^T i_a(t) dt \right] \quad (6.83)$$

بتعويض المعادلات (٦-٥٦) و (٦-٥٧) في المعادلة (٦-٦٥) واحذ التكامل نجد:-

$$I_a = \frac{1}{T} [I_1 t_{ON} + \tau(I_{\min} - I_1)(1 - e^{-t_{ON}/\tau}) - I_2(t_m - t_{ON}) + \tau(I_{\max} + I_2)(1 - e^{-(t_m - t_{ON})/\tau})] \quad (6.84)$$

حيث:-

$$I_1 = \frac{V_S - K_{res}\omega}{R_a + K_{af}\omega};$$

$$I_2 = \frac{-K_{res}\omega}{R_a + K_{af}\omega}$$

قيمة تيار المنتج للفعالة (RMS Armature Current):-

$$I_{ar} = \sqrt{\frac{1}{T} \left[\int_0^{t_{ON}} i_a^2(t) dt + \int_{t_{ON}}^{t_m} i_a^2(t) dt \right]} = \left\{ \frac{1}{T} \left[\begin{aligned} &I_1^2 t_{ON} + 2\tau I_1(I_{\min} - I_1)(1 - e^{-t_{ON}/\tau}) \\ &+ \frac{\tau}{2}(I_{\min} - I_1)^2(1 - e^{-2t_{ON}/\tau}) + I_2^2(t_m - t_{ON}) \\ &- 2\tau I_2(I_{\max} + I_2)(1 - e^{-(t_m - t_{ON})/\tau}) \\ &+ \frac{\tau}{2}(I_{\max} + I_2)^2(1 - e^{-2(t_m - t_{ON})/\tau}) \end{aligned} \right] \right\}^{1/2} \quad (6.85)$$

قيمة عزم المحرك المتوسط (Average Motor Torque):-

$$T = K_{af} I_{ar}^2 \quad (6.86)$$

قيمة فولتية المنتج المتوسط (Average Armature Voltage):-

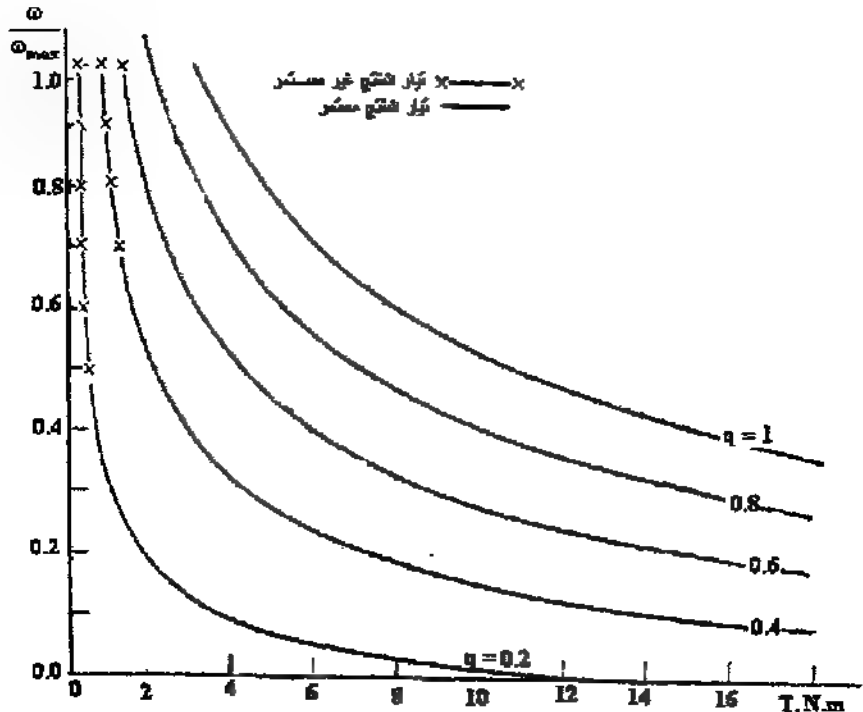
١- لحالة التيار المتصل ($t_m = T$) :-

$$V_e = qV_S \quad (6.87)$$

٢- لحالة التيار غير المتصل :- ($t_m < T$)

$$V_a = qV_s + K_{res}\omega \frac{(T-t_m)}{T} \quad (6.88)$$

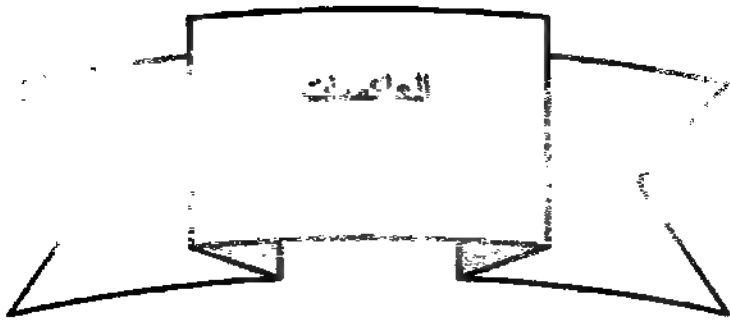
يبين الشكل (٦-٢٧) الخاصية الميكانيكية لمحرك تيار مباشر تهيج توالي يتغذى من مقطع عند قيم مختلفة لدورة عمل المقطع ولتردد تقطيع مقداره ($f_{CH} = 120 \text{ Hz}$). وتظهر على الخاصية الميكانيكية مناطق عمل المحرك في حالة تيار المنتج المتصل وفي حالة تيار المنتج غير المتصل.



الشكل (٦-٢٧)

الخاصية الميكانيكية لمحرك تيار مباشر تهيج توالي يتغذى من مقطع عند قيم مختلفة لدورة عمل المقطع ولتردد تقطيع مقداره ($f_{CH} = 120 \text{ Hz}$)

الوحدة السابعة



الوحدة السابعة

العاكسات

Inverters

مقدمة:-

العاكسات هي محولات من جهد (dc) إلى جهد (ac). وآلية عمل هذه المحولات تقوم على أساس تحويل الجهد المستمر إلى الجهد المتناوب بقيمة معينة وتردد معين. وجهد الخرج يمكن أن يكون ثابت أو متغير بتردد ثابت أو بتردد متغير. ولهذه العاكسات كسب يعرف بألة عبارة عن نسبة جهد الخرج المتناوب إلى جهد الدخل المستمر. يمكن الحصول على جهد خرج متغير بغير نسبة $1:1$ ، لذلك فإن العاكسات العاكسة.

في العاكسات العاكسة:

تأخذ جهد dc من مصدر مستمر ويحول إلى جهد

بواسطة التغير في عرض النبضة (PHM) للعاكس.

تكون موجة الخرج للعاكسات المثالية ذات شكل جيبى، ولكن في العاكسات العملية فإن شكل موجة الخرج لا يكون جيبيا ويحتوي على عدد من التوافقيات. من أجل التطبيقات ذات القدرات المنخفضة والمتوسطة فإنه يتم الحصول على موجات مربعة ($Square-Wave$) وموجات شبه مربعة ($Quasi-Square-Wave$).

في التطبيقات ذات القدرات المرتفعة يتم الحصول على موجات جيبية ولكن بتشويش معين. ويستخدم عناصر إلكترونيات القدرة ذات السرعات العالية في عمليات الفصل والوصل، فإنه يمكن تخفيض هذه التوافقيات باستخدام تقنيات الفصل والوصل لهذه العناصر.

تستخدم العاكسات بشكل واسع في التطبيقات الصناعية المختلفة مثل التحكم بسرعات المحركات، وفي مصادر القدرة الاحتياطية (UPS)، حيث أن مصدر القدرة يمكن أن يكون عبارة عن بطارية أو خلايا شمسية أو أي مصدر آخر من مصادر القدرة للمستمرة.

٧-١- تصنيف العاكسات

تُصنف العاكسات لعدة أمور منها:-

١- بالنسبة لطبيعة مصدر التغذية:-

أ- عاكس بمنبع تيار (Current Source Inverter).

ب- عاكس بمنبع جهد (Voltage Source Inverter).

٢- طبيعة العنصر المستخدم:-

أ- عاكس يستخدم المقوم السيلكوني المحكوم (SCR Inverter).

ب- عاكس يستخدم عناصر الكترونية متحكم ببوليتها

(Gate Commutation Device).

٣- طبيعة عمل الدائرة:-

أ- عاكس نصف موجة (Half Bridge).

ب- عاكس موجة كاملة (Full Bridge).

٤- طبيعة جهد الخرج:-

أ- موجة مربعة (Square Wave).

ب- موجة شبه مربعة (Quasi-Square Wave).

ج- موجة جيبية (Sine-Wave).

٥- حسب عدد الأطوار:-

أ- عاكسات أحادية الطور (Single-Phase Inverters).

ب- عاكسات ثلاثية الطور (Three-Phase Inverters).

وكل نوع من الأنواع السابقة يمكن أن يعمل ضمن أحد الآليات التالية:-

١- عاكسات متحكممة بعرض النبضة (PWM Inverters).

٢- عاكسات الرنين (العاكسات النبضية) (Resonant Inverters).

٣- عاكسات بدوائر تبديل مساعدة (Auxiliary Commutated Inverters).

٤- عاكسات بدوائر تبديل متممة (Complementary Commutated Inverters).

وتسمى العاكسات بعاكسات الجهد الثابت (Voltage-Fed Inverters)، إذا كان جهد الدخل ثابت. وإذا بقي تيار الدخل ثابت تسمى هذه العاكسات بعاكسات التيار الثابت (Current-Fed Inverters). أما إذا كان جهد الدخل متغير ومتحكم به، فتسمى هذه العاكسات في هذه الحالة بعاكسات الجهد متغير (Variable De Linked Inverters).

٧-٢- العاكسات أحادية الطور

٧-٢-١- العاكس أحادي الطور نصف جسري بحمل ملدي

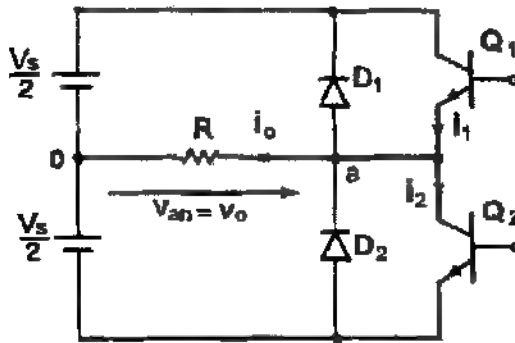
Single-Phase half-bridge Resistance Load Inverter

مبدأ عمل العاكسات (Principle of Operation):-

الدائرة المبينة في الشكل (٧-١)، وهي دائرة عاكس أحادية الطور (نصف جسري) (Single-Phase Half-Bridge Inverter). تتألف هذه العاكسات من مقطعين (Tow-Choppers).

عندما يكون الترانزستور (Q_1) فقط في حالة التوصيل خلال نصف الزمن الدوري $\left(\frac{T_s}{2} \right)$ ، فإن القيمة اللحظية للجهد على طرفي الحمل تساوي $\left(\frac{V_s}{2} \right)$. عندما يكون الترانزستور (Q_2) فقط في حالة التوصيل عند الزمن

$\left(\frac{T_o}{2}\right)$ ، فإن الجهد على الحمل يساوي $\left(-\frac{V_s}{2}\right)$. يجب أن تصمم الدائرة بحيث لا يعمل للترانزستور (Q_1) ولترانزستور (Q_2) في نفس الوقت.



الشكل (٧-١)

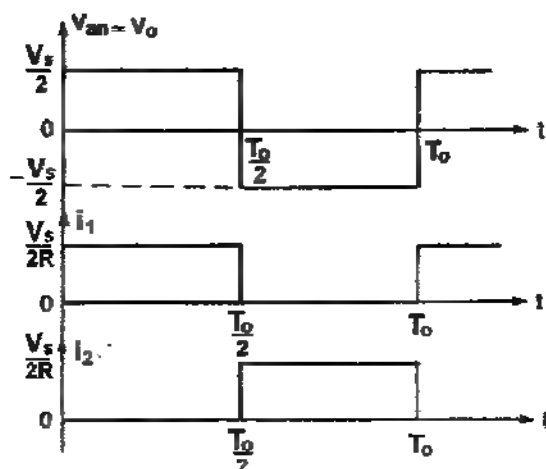
دائرة عاكس أحادية الطور (نصف جسري)

والشكل (٧-٢) يبين الجهد على الحمل والتيار للترانزستورات من أجل حمل مادي. وهذا النوع من العاكسات يتطلب مصدر جهد مستمر بثلاثة أسلاك. وتكون للقيمة الفعالة لجهد الخرج تعطى بالعلاقة:-

$$V_{rms} = \sqrt{\frac{T_o}{T_o} \int_0^{\frac{T_o}{2}} \left(\frac{V_s}{2}\right)^2 dt} = \frac{V_s}{2} \quad (7.1)$$

والقيم للفعالة للموجة الأساسية لجهد الخرج:-

$$V_1 = \frac{2V_s}{\sqrt{2\pi}} = 0.45V_s \quad (7.2)$$



الشكل (٧-٢)

- شكل ٧-٢ تمديد على الحمل والتيار للترانزستورات من أجل عمل -
وتكون قيمة جـر الحمل (i_o) مساوية إلى:-

$$0 < t < \frac{T}{2} \quad i_o = \frac{V_o}{R} = \frac{V}{2R}$$

$$\frac{T}{2} < t < T \quad i_o = \frac{V_o}{R} = -\frac{V}{2R}$$

وتردد موجة الخرج:-

$$f_o = \frac{1}{T}$$

ويمكن تعبير قيمة هذا التردد بالتحكم بزمان إشارة التحكم على العناصر المستخدمة.

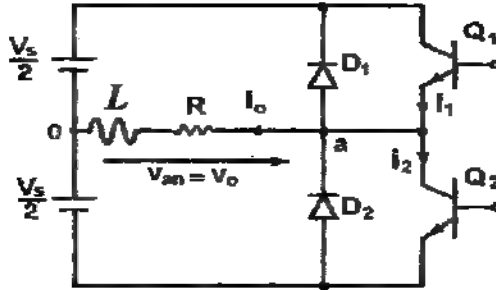
٧-٢-٢- العاكس أحادي الطور نصف جسري بحمل مادي حثي

Single-Phase Inverters with RL Load

الدائرة للمبينة في الشكل (٧-٣)، وهي دائرة عاكس أحادية الطور نصف

جسري بحمل مادي حثي.

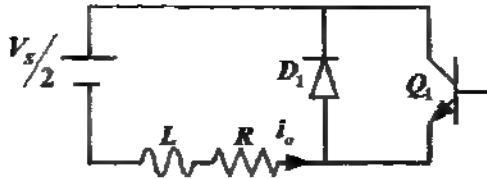
في هذه اللحظة يتم تقسيم عمل الدائرة إلى أربعة مراحل من العمل:-



الشكل (٧-٣)

دائرة عكس أحادية للطور نصف جسري يحمل مادي حتى

المرحلة الأولى:- في الفترة بين $(0 < t < t_1)$.



الشكل (٧-٤)

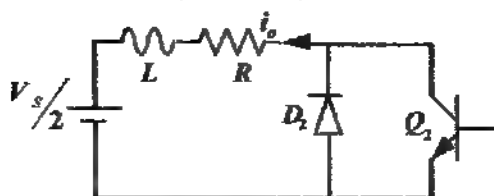
دائرة عكس أحادية للطور نصف جسري يحمل مادي حتى عند اللحظة $(t = 0)$

في اللحظة $(t = 0)$ فإنه يتم إزالة إشارة التحكم عن الترانزستور (Q_2)

ونطبقها على الترانزستور (Q_1) ، كما في الشكل (٧-٤). ويكون التيار في هذه اللحظة بقيمه عظمى سالبة، لا يستطيع هذا التيار التحول بشكل مباشر إلى القيمة الموجبة بسبب الحمل الحثي. وبالتالي يقوم للديود (D_1) بتأمين مدى لهذا التيار من الحمل إلى مصدر الجهد ويبقى الترانزستور (Q_1) في حالة فصل مع وجود إشارة تحكم على يوابته بسبب جهد الانحياز العكسي حتى تصل قيمة هذا التيار إلى الصفر عند اللحظة $(t = t_1)$.

المرحلة الثانية:- خلال الفترة بين $\left(t_1 < t < \frac{T}{2}\right)$.

في اللحظة (t_1) يبدأ التيار بعكس اتجاهه وبالتالي يبدأ الترانزستور (Q_1) بالتوصيل ويصبح تيار الحمل موجب القيمة وتزداد قيمته حتى يصل إلى قيمته العظمى في الاتجاه الموجب عندما ($t = \frac{T}{2}$)، وفي هذه اللحظة يتم إزالة إشارة التحكم عن الترانزستور (Q_1) وتطبيقها على الترانزستور (Q_2).
المرحلة الثالثة:- خلال الفترة بين ($\frac{T}{2} < t < t_2$)، كما في الشكل (٥-٧).



الشكل (٥-٧)

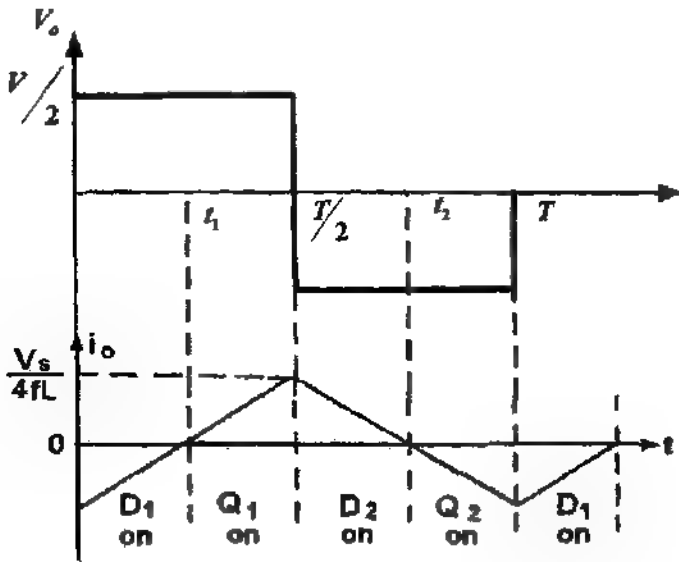
دائرة العاكس العجلة في المرحلة الثالثة

في هذه اللحظة يكون التيار موجباً وقيمته العظمى ولا يستطيع أن يتحول بشكل كامل إلى الاتجاه المعاكس بالسرعة الممكنة، وبالتالي يحتاج إلى بعض الوقت حتى تصل قيمته للصفر ومن ثم يتم عكس اتجاهه. وجهد الملف في هذه الحالة يعاكس جهد المصدر. يقوم الديود (D_2) بتمرير التيار من الحمل إلى مصدر الجهد ويتناقص هذا التيار حتى يصل إلى الصفر عند اللحظة ($t = t_2$)، وخلال هذه الفترة يكون الجهد سالباً والتيار موجب القيمة، وبالتالي تزود القدرة إلى مصدر الجهد السفلي.

المرحلة الرابعة: خلال الفترة بين ($t_2 < t < T$).

عند اللحظة ($t = t_2$) تصبح قيمة التيار مساوية للصفر ومن ثم تزداد قيمة هذا التيار بالاتجاه السالب نتيجة توصيل الترانزستور (Q_2)، ويكون الجهد المطبق على الحمل سالب للقيمة، ويستمر التيار بالمرور بالاتجاه السالب إلى أن يصل إلى

قيمتها السالبة العظمى عند اللحظة $(t = T)$ ، وتعاد الكرة مرة أخرى، وبالتالي يمكن رسم موجة الجهد والتيار للعاكس أحادي الطور نصف موجة بعمل مادي حثي حسب الشكل (٦-٧). يمكن استبدال الترانزستور بثنائريوسستورات (GTO_S) أو بثنائريوسستورات ذات التبديل القسري بزمان إطفاء (t_{off}) ، بحيث يكون زمن التوصيل الأكبر لهذا الترانزستور مساوي إلى $\left(\frac{T_o}{2} - t_{off}\right)$.



الشكل (٦-٧)

موجة الجهد والتيار على الحمل وفترات التوصيل للديود والترانزستور

معادلات الجهد:-

$$\left(0 < t < \frac{T}{2}\right) \text{ خلال الفترة}$$

تمطى معادلة الجهد بالشكل التالي:-

$$\frac{V_s}{2} = R i_o(t) + L \frac{di_o(t)}{dt} \quad (7.3)$$

وحل هذه المعادلة يكون:-

$$i_o(t) = \frac{V_s}{2R} \left[1 - e^{-Rt/L} \right] - I_o \cdot e^{-tR/L} \quad (7.4)$$

حيث أن قيمة (I_o) تمثل القيمة الابتدائية للتيار، ويمكن تحديدها من الشروط الابتدائية الخاصة للدائرة حسب قيمة التيار $(i_o(t))$ تساوي (I_o) في اللحظة $\left(t = \frac{T}{2} \right)$ ، وبالتعويض في المعادلة (7-4) نحصل على:-

$$\left(\frac{T}{2} \right) = \frac{V_s}{2R} \left[1 - e^{-RT/2L} \right] - I_o \cdot e^{-TR/2L}$$

وبالتعويض في المعادلة (7-4) للتيار نحصل على:-

$$i_o(t) = \frac{V_s}{2R} \left[1 - e^{-Rt/L} \right] - \frac{V_s}{2R} \frac{\left[1 - e^{-RT/2L} \right]}{\left[1 + e^{-RT/2L} \right]} \cdot e^{-tR/L}$$

$$i_o(t) = \frac{V_s}{2R} \left[\frac{\left[1 - e^{-Rt/L} \right] \left[1 + e^{-RT/2L} \right] - \left[1 - e^{-RT/2L} \right] e^{-tR/L}}{\left[1 + e^{-RT/2L} \right]} \right]$$

$$i_o(t) = \frac{V_s}{2R} \left[\frac{\left[1 + e^{-RT/2L} \right] - e^{-Rt/L} \left[1 + e^{-RT/2L} \right] \left[1 - e^{-RT/2L} \right] e^{-tR/L}}{\left[1 + e^{-RT/2L} \right]} \right]$$

$$i_o(t) = \frac{V_S}{2R} \left[\frac{\left[1 + e^{-RT/2L} \right] - e^{-Rt/L} \left[1 + e^{-RT/2L} - 1 + e^{-RT/2L} \right]}{\left[1 + e^{-RT/2L} \right]} \right]$$

$$i_o(t) = \frac{V}{2R} \left[1 - \frac{2 \cdot e^{-Rt/L}}{\left[1 + e^{-RT/2L} \right]} \right] \quad (7.6)$$

خلال الفترة $\left(\frac{T}{2} < t < T \right)$ يمكن كتابة المعادلة التالية للجهود:-

$$-\frac{V_S}{2} = Ri_o(t') + L \frac{di_o(t')}{dt'} \quad (7.7)$$

حيث أن $t' = t - T/2$ والحل لهذه المعادلة يكون من الشكل:-

$$i_o(t') = -\frac{V_S}{2R} \left[1 - e^{-Rt'/L} \right] - I_o \cdot e^{-t'R/L} \quad (7.8)$$

$$I_o = -\frac{V_S}{2R} \left[\frac{1 - e^{-RT/2L}}{1 + e^{-RT/2L}} \right] \quad (7.9)$$

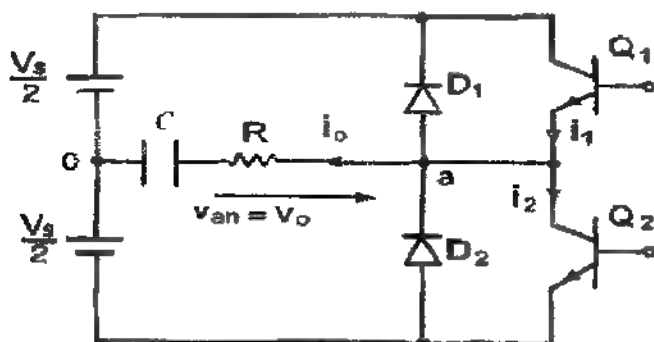
$$i_o(t') = -\frac{V_S}{2R} \left[1 - \frac{2 \cdot e^{-Rt'/L}}{\left[1 + e^{-RT/2L} \right]} \right] \quad (7.10)$$

$$= -\frac{V_S}{2R} \left[1 - \frac{2 \cdot e^{\frac{R}{L}(t - \frac{T}{2})}}{\left[1 + e^{-RT/2L} \right]} \right]$$

٧-٢-٣ - العاكس أحادي الطور نصف جسري بحمل مادي سعوي

Single-Phase Inverters with RC Load

لذا تم إغلاق الترانزستور (Q_1) خلال الفترة $\left(0 < t < \frac{T}{2}\right)$ في الدائرة المبينة في الشكل (٧-٧)، سوف يمر تيار موجب خلال الحمل يبدأ من قيمته العظمى الموجبة حتى يصل إلى قيمة الصفر الموجب في اللحظة $\left(t = \frac{T}{2}\right)$. ويبدأ المكثف بالشحن وتردد قيمة جهد المكثف من القيمة $(-V_o)$ إلى القيمة $(+V_o)$ عند اللحظة $\left(t = \frac{T}{2}\right)$. وبالتالي يتناقص تيار الشحن بشكل أسّي.



الشكل (٧-٧)

دائرة عاكس أحادية الطور نصف جسري بحمل مادي سعوي

خلال الفترة $\left(\frac{T}{2} < t < T\right)$ ، يتم فتح الترانزستور (Q_2) وإغلاق الترانزستور (Q_1). وفي هذه الحالة يمر تيار حمل سالب القيمة خلال الحمل مما يؤدي إلى شحن المكثف بشحنة معاكسة للحالة الأولى، حيث يتغير جهد المكثف من $(+V_o)$ إلى أن تصل $(-V_o)$ عند اللحظة $(t = T)$. وتعاد للدورة مرة أخرى وهكذا. يبين الشكل (٧-٨) شكل موجة جهد الحمل وتيار الحمل وجهد المكثف.

يعطى الجهد في دائرة عاكس أحادي الطور نصف موجة بمصدر جهد
بالعلاقة التالية:-

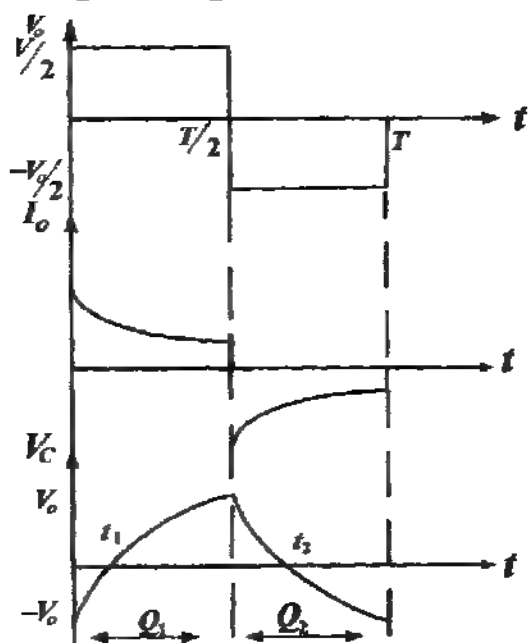
$$i_o(t) = C \frac{dV_c(t)}{dt} \quad (7.11)$$

$$\frac{V_s}{2} = R.C \frac{dV_c(t)}{dt} + V_c(t) \quad (7.12)$$

حيث أن $(V_c(t))$ هو الجهد على طرفي المكثف.

وحل المعادلة التفاضلية يكون من الشكل:-

$$V_c(t) = \frac{V_s}{2} \left[1 - e^{-t/R.C} \right] - V_o e^{-t/R.C} \quad (7.13)$$



الشكل (٨-٧)

شكل موجة جهد الحمل وتيار الحمل وجهد المكثف.

وعند اللحظة $\left(t = \frac{T}{2}\right)$ فإن قيمة الجهد $\left(V_C\left(\frac{T}{2}\right) = V_o\right)$ نحصل على:-

$$V_o = \frac{V_S}{2} \left[\frac{1 - e^{-\frac{T}{2RC}}}{1 + e^{-\frac{T}{2RC}}} \right] \quad (7.14)$$

وبالتالي فإن:-

$$V_C(t) = \frac{V_S}{2} \left[1 - e^{-t/RC} \right] - \frac{V}{2} \left[\frac{1 - e^{-\frac{T}{2RC}}}{1 + e^{-\frac{T}{2RC}}} \right] e^{-t/RC} \quad (7.15)$$

$$V_C(t) = \frac{V_S}{2} \left[1 - \frac{2}{1 + e^{-\frac{T}{2RC}}} e^{-t/RC} \right] \quad (7.16)$$

$$i_o(t) = C \frac{dV_C(t)}{dt} = \frac{SV}{R} \left[\frac{e^{-t/RC}}{1 + e^{-\frac{T}{2RC}}} \right] \quad (7.17)$$

وخلال الفترة $\left(\frac{T}{2} < t < T\right)$ يكون الزمن مزاحاً بفترة مقدارها $\left(\frac{T}{2}\right)$ ، حيث أن

$$t' = t - \frac{T}{2} \text{ ويكون:-}$$

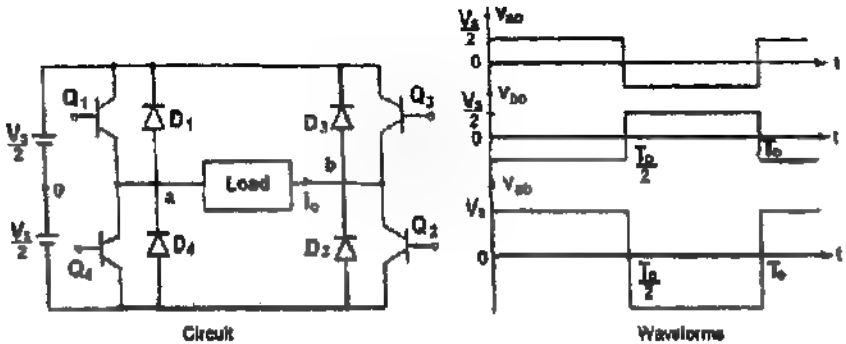
$$V_C(t') = \frac{V_S}{2} \left[1 - \frac{2e^{-t'/RC}}{1 + e^{-\frac{T}{2RC}}} \right] \quad (7.18)$$

$$i_o(t') = -\frac{V_S}{R} \left[\frac{e^{-t'/R.C}}{1 + e^{-\frac{T}{2R.C}}} \right] \quad (7.19)$$

٧-٢-٤- عاكس أحادي الطور موجة كاملة بمصدر جهد

Single-Phase Full- Bridge Voltage Source Inverters

في حال توصيل الترانزستور (Q_1, Q_2) في نفس الوقت فإن التيار يمر من خلال الحمل ويكون الجهد الظاهر على الحمل يساوي (V_S) . وعندما يتم توصيل (Q_3, Q_4) في الجزء التالي من الموجة فإن التيار يمر من خلال الحمل ويكون الجهد الخارج على الحمل يساوي إلى $(-V_S)$. يبين الشكل (٧-٩) الدائرة الكهربائية للعاكس الجسري مع حمل مادي وشكل الإشارات الخارجة.

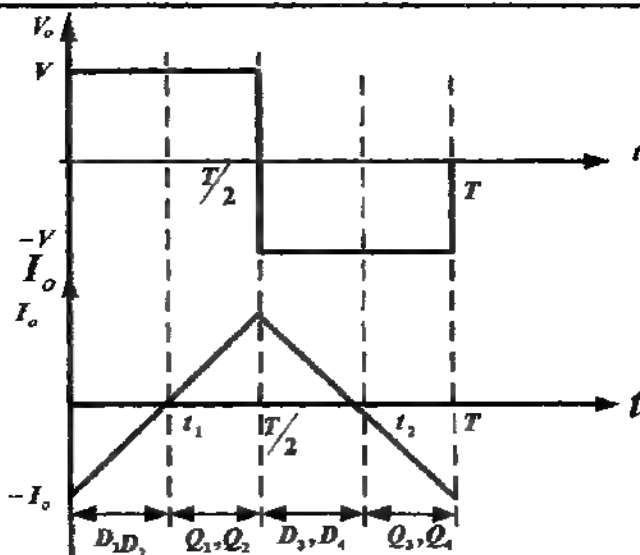


الشكل (٧-٩)

الدائرة الكهربائية للعاكس وشكل الإشارات الخارجة

من أجل الحمل المادي لهذا النوع من العاكسات يتم إغلاق الترانزوسستورين (Q_1, Q_2) خلال نصف الزمن الدوري $\left(0 < t < \frac{T}{2}\right)$ ويكون جهد الحمل مساوياً إلى جهد المصدر (V_s) وعند الزمن $\left(\frac{T}{2}\right)$ يتم فتح كلا من الترانزوسستورين (Q_1, Q_2) وإغلاق الترانزوسستورين (Q_3, Q_4) ويصبح جهد الحمل مساوياً إلى $(-V_s)$ ، وتعاد الدورة مرة أخرى. ويكون جهد الحمل كما هو مبين في الشكل (٧-٩). وتيار الحمل يكون متوافقاً مع هذا الجهد مع اختلاف في القيمة.

من أجل الحمل الحثي المادي لهذا النوع من العاكسات خلال الفترة $(0 < t < t_1)$ تكون قيمة تيار الحمل ذات قيمة عظمى سالبة تزداد هذه القيمة لتصل إلى الصفر عند اللحظة (t_1) . وخلال الفترة $\left(t_1 < t < \frac{T}{2}\right)$ يستمر تيار الحمل بالزيادة بالاتجاه الموجب حتى يصل إلى قيمته العظمى عند اللحظة $\left(\frac{T}{2}\right)$. خلال الفترة $\left(\frac{T}{2} < t < t_2\right)$ يبدأ تيار الحمل بالتناقص حتى يصل إلى الصفر عند اللحظة $(t = t_2)$. وخلال الفترة $(t_2 < t < T)$ يستمر التيار بالزيادة في الاتجاه العكسي حتى يصل إلى قيمته العظمى عند اللحظة $(t = T)$.



الشكل (٧-١٠)

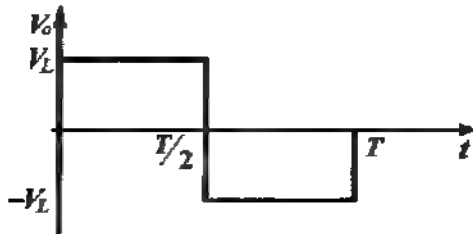
شكل موجة التيار وفترات التوصيل في حالة الحمل الحثي

يتم فتح كلاً من الترانزستورين (Q_1, Q_2) وإغلاق الترانزستورين (Q_3, Q_4) ويصبح جهد الحمل مساوياً إلى $(-V_g)$ ، وتعاد الدورة مرة أخرى. ويكون جهد الحمل كما هو مبين في الشكل (٧-٩). وتيار الحمل يكون متوافقاً مع هذا الجهد مع اختلاف القيمة.

عندما يكون الحمل حثياً فإن شكل موجة التيار وفترات التوصيل للتوصيل للعناصر المستخدمة تكون كما هو مبين في الشكل (٧-١٠).

والعلاقات التي تم الحصول عليها سابقاً من أجل العاكس أحادي الطور نصف موجة يمكن للحصول عليها من أجل العاكس أحادي الطور موجة كاملة بتعويض كامل قيمة الجهد (V) بدل $\left(\frac{V}{2}\right)$ في نفس العلاقات السابقة.

استخدام تحليل فوريير لتحليل موجة الجهد المربعة :-



الشكل (٧-١١)

موجة مربعة على مخرج العاكس

جهد الحرج للموجة المربعة للعاكس الشكل (٧-١١)، يمكن أن يحلل باستخدام سلسلة فوريير على النحو التالي:-

$$v_o(t) = \sum_{n=1}^{\infty} a_n \cos(n\omega t) + \sum_{n=1}^{\infty} b_n \sin(n\omega t) \quad (7.20)$$

$$a_n = \frac{2}{T} \int_0^T v_o(t) \cos(n\omega t) d\omega t = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v_o(t) \cos(n\omega t) d\omega t \quad (7.21)$$

$$b_n = \frac{2}{T} \int_0^T v_o(t) \sin(n\omega t) d\omega t = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v_o(t) \sin(n\omega t) d\omega t \quad (7.22)$$

وبما أن موجة الخرج المربعة هي موجة متماثلة، وبالتالي فإن $(a_n = 0)$ ونظهر فقط قيمة (b_n) .

$$b_n = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v_o(t) \sin(n\omega t) d\omega t = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} V_L \sin(n\omega t) d\omega t \quad (7.23)$$

$$+ \frac{1}{\pi} \int_{\pi}^{2\pi} (-V_L) \sin(n\omega t) d\omega t$$

$$b_n = \frac{4V_L}{n\pi} \quad \text{for } n = 1, 3, 5, \dots$$

$$b_n = 0 \quad \text{for } n = 2, 4, 6, \dots$$

$$v_o(t) = \sum_{n=1,3,5}^{\infty} \frac{4V_L}{n\pi} \sin(n\omega t) \quad (7.23)$$

$$= \frac{4V_L}{\pi} \left[\sin \omega t + \frac{1}{3} \sin(3\omega t) + \frac{1}{5} \sin(5\omega t) + \dots \right]$$

وتكون القيمة الفعالة للجهد من أجل الهارمونية (n) حسب العلاقة:-

$$V_n = \frac{4V_L}{n\pi\sqrt{2}} = \frac{0.9}{n} \quad \text{for } n = 1, 3, 5, \dots$$

والقيمة الفعالة للجهد من أجل الهارمونية الأساسية (الأولى) تساوي:-

$$V_1 = 0.9V_L$$

مثال (٧-١):- عاكس أحادي الطور نصف جسري بحمل مادي ($R = 10\Omega$)

يتغذى من مصدر قيمته ($V = 240V$). أوجد:-

- ١- القيمة الفعالة لجهد الخرج.
 - ٢- القدرة الخارجة.
 - ٣- الفولتية على طرفي العنصر شبه الموصل.
 - ٤- أقل رتبة للتوافقيات ومعامل التوافقية.
 - ٥- القيمة الفعالة والقيمة المتوسطة للتيار خلال العنصر شبه الموصل.
- الحل:-

القيمة العظمى للفولتية الخارجة على الموجة المربعة هي:-

$$V_L = \frac{240}{2} = 120 V \quad i_o = \frac{V_L}{R} = \frac{120}{10} = 12 A$$

وتكون القيمة الفعالة باستخدام تحليل فوريير :-

$$v_o(t) = \sum_{n=1,3,5}^{\infty} \frac{4V_L}{n\pi} \sin(n\omega t)$$

$$v_o(t) = \frac{4 \times 120}{\pi} \sum_{n=1,3,5}^{\infty} \frac{\sin(n\omega t)}{n}$$

$$v_o(t) = 152.79 \left[\sin(\omega t) + \frac{\sin(3\omega t)}{3} + \frac{\sin(5\omega t)}{5} + \dots \right]$$

١- القيمة الفعالة لجهد الخرج للتوافقية الأساسية :-

$$V_1 = 152.79 \times \sqrt{2} = 108.04 \text{ V}$$

٢- القدرة الخارجة.

$$P_o = \frac{V_o^2}{R} = \frac{V_L^2}{R} = \frac{120 \times 120}{10} = 1440 \text{ W}$$

٣- الفولتية على طرفي العنصرين شبه الموصلين.

$$2V_L = 2 \times 120 = 240 \text{ V}$$

٤- أقل رتبة للتوافقيات ومعامل التوافقية.

أقل رتبة للتوافقيات هي الثالثة وتساوي:-

$$V_3 = 152.79(3\sqrt{2}) = 36.01 \text{ V}$$

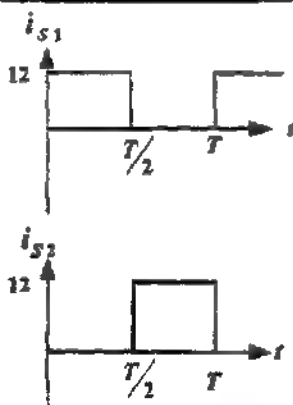
$$HF_3 = \frac{V_3}{V_1}$$

معامل التوافقية:-

$$HF_3 = \frac{V_3}{V_1} = \frac{36.01}{108.04} = 0.333$$

٥- القيمة الفعالة والقيمة المتوسطة للتيار خلال العنصر شبه الموصل والمبينة في

الشكل (٧-١٢).



النكل (٧-١٢) القيمة الفعالة والمتوسطة للتيار خلال العنصر شبه الموصل

القيمة العظمى للتيار الخارج الموجة المربعة هو:-

$$\frac{120}{10} = 12 \text{ A}$$

يمكن الحصول على القيمة المتوسطة للتيار للعنصر شبه الموصل من:-

$$I_{S(avg)} = \frac{1}{T} \int_0^{T/2} 12 \, dt = \frac{12(T/2)}{T} = 6 \text{ A}$$

يمكن الحصول على القيمة الفعالة للتيار للعنصر شبه الموصل من:-

$$I_{S(rms)} = \left[\frac{1}{T} \int_0^{T/2} (12)^2 \, dt \right]^{1/2} = \left[\frac{1}{T} \times (12)^2 \times \frac{T}{2} \right]^{1/2} = \frac{12}{\sqrt{2}} = 8.48 \text{ A}$$

مثال (٧-٢):- عاكس أحادي الطور نصف موجة بمصدر جهد قيمته

($V = 500 \text{ V}$) يغذي حمل ملاي حتى ($L = 0.1 \text{ H}$), ($R = 20 \, \Omega$). إذا كان تردد

جهد المخرج يساوي (50 Hz) أوجد:-

١- تيار المخرج عند نهاية الدورة الأولى.

٢- التعبير الرياضي للمتعلق بتيار الخارج لنصفي الدورات.

٣- معامل التوافقية الكلي لتيار الحمل (THD). (Total Harmonic Distortion) :- معامل يقيس التقارب بين الموجة والمركبات الأساسية ويعطى بالعلاقة التالية:-

$$THF = \frac{1}{V_1} \sqrt{\sum_{n=2,3,\dots}^{\infty} V_n^2}$$

للعاكس نصف موجة فإن فولتية الموجة المربعة هي:-

$$V_L = \frac{V_s}{2} = \frac{500}{2} = 250 \text{ V}$$

$$\tau = \frac{L}{R} = \frac{0.1}{20} = 0.005 \text{ S} \quad \text{الثابت الزمني:-}$$

$$T = \frac{1}{f} = \frac{1}{50} = 0.02 \text{ S} \quad \text{زمن دورة الخرج هي:-}$$

$$i_o = R \cdot i_o(t) + L \frac{di_o(t)}{dt} \quad \text{ عند الزمن (د = د') .}$$

$$i_o(t) = \frac{V_L}{R} \left[1 - e^{-\frac{t}{\tau}} \right] + I_o e^{-\frac{t}{\tau}} \quad \text{ وأن:-}$$

وبما أن التيار عند الزمن ($t = 0$) يساوي الصفر ($I_o = 0$) نحصل على:-

$$i_o(t) = \frac{250}{20} \left[1 - e^{-\frac{t}{0.005}} \right] = 12.5 (1 - e^{-200t})$$

وفي نصف الدورة عند ($t = T/2 = 0.01 \text{ S}$) فإن:-

$$i_o(t) = 12.5 (1 - e^{-200t}) = 12.5 (1 - e^{-2}) = 10.81 \text{ A}$$

وفي النصف الثاني من الدورة يكون التيار عكسي وبقيمة:-

$$i_o(t') = -12.5 \left[1 - e^{-200t'} \right] + 10.81 e^{-200t'}$$

وعند نهاية الدورة الأولى عند الزمن $(t' = t - T/2)$:-

$$t' = 0.02 - \frac{0.02}{2} = 0.01 \text{ S}$$

وبالتالي :-

$$i_o(t') = 12.5[1 - e^{-2}] + 10.81 e^{-2} = -9.345 \text{ A}$$

للحصول على تيار الحمل في الحالة المستقرة للنصف الموجب من الدورة :-

$$\begin{aligned} i_o &= \frac{V_L}{R} \left[1 - \frac{2}{1 + e^{-T(2\tau)}} e^{-\frac{t}{\tau}} \right] \\ &= \frac{250}{20} \left[1 - \frac{2}{1 + e^{-2}} e^{-200t} \right] \\ &= 12.5(1 - 1.76 e^{-200t}) \end{aligned}$$

والحصول على تيار الحمل في النصف السالب من الدورة :-

$$i_o = -12.5(1 - 1.76 e^{-200(t-0.01)})$$

ولإيجاد قيمة التيار الفعال لعدد من التوافقيات نستخدم :-

$$I_n = \frac{4V_L}{n\pi\sqrt{2}\sqrt{R^2 + (n\omega L)^2}} = \frac{225.08}{n\sqrt{400 + 986.9n^2}}, n = 1, 3, 5, \dots$$

ولكن لإيجاد قيمة التيار عند قيم مختلف لـ (n) يكون :-

$$I_1 = 6.044, I_3 = 0.7785, I_5 = 0.2845,$$

$$I_7 = 0.1455, I_9 = 0.088, I_{11} = 0.05585,$$

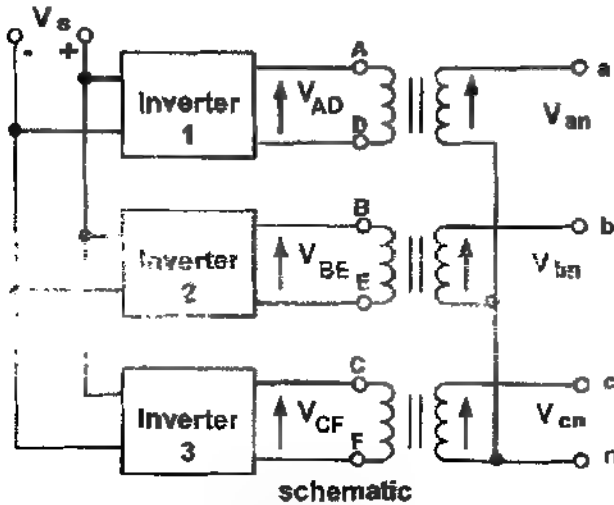
ولإيجاد (THD) لتيار الحمل من العلاقة :-

$$THD_i = \frac{\sqrt{I_3^2 + I_5^2 + I_7^2 + I_9^2 + I_{11}^2 + \dots}}{I_1} = 0.1403 \text{ or } 14.03\%$$

٧-٣- العاكسات ثلاثية الأطوار

Three-Phase Inverters

تستخدم من أجل التطبيقات ذات القدرات العالية. وهي تتألف من ثلاثة عاكسات أحادية الطور (نصف جسرية) موصولة مع بعضها البعض على التوازي كما هو مبين في الشكل (٧-١٣).



الشكل (٧-١٣)

عاكس ثلاثي الأطوار

زاوية فرق الطور بين المحولات الثلاثة يجب أن تساوي إلى (120°) ، وذلك للحصول على خرج ثلاثي الطور متزن.

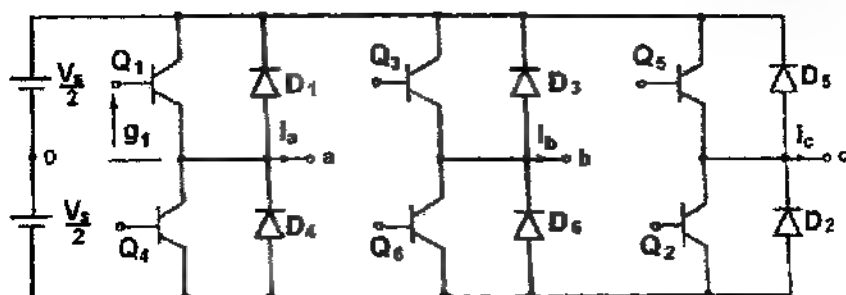
ملفات المحول الابتدائية يجب أن تكون معزولة عن بعضها البعض بينما توصل ملفات الملف الثانوي بشكل نجمي أو مثلي. وفي العادة يتم وصل ملفات الثانوي بشكل نجمي من أجل التخلص من التوافقيات الثلاثية $(3, 6, 9, \dots)$.

٧-٣-١ - العاكسات ثلاثية الأطوار نصف جسرية

Three-Phase Inverters

من مواصفات العواكس ثلاثية الطور أنها يمكن أن تستخدم نمطين من التوصيل وذلك باستخدام زوايا التوصيل إما أن تستخدم زاوية التوصيل للترانزستور (180°) أو أن تستخدم زاوية التوصيل للترانزستور (120°).
١ - العاكس ذو نمط التوصيل (180°).

الشكل (٧-١٤) يبين الدائرة للكهربائية لهذا النوع من العاكسات. في هذا النمط يتم التحكم بتوصيل الترانزستورات في النصف الموجب للموجة، أي خلال (180°)، حيث تقدر الترانزستورات تباعاً بفترات مقدارها (60°).

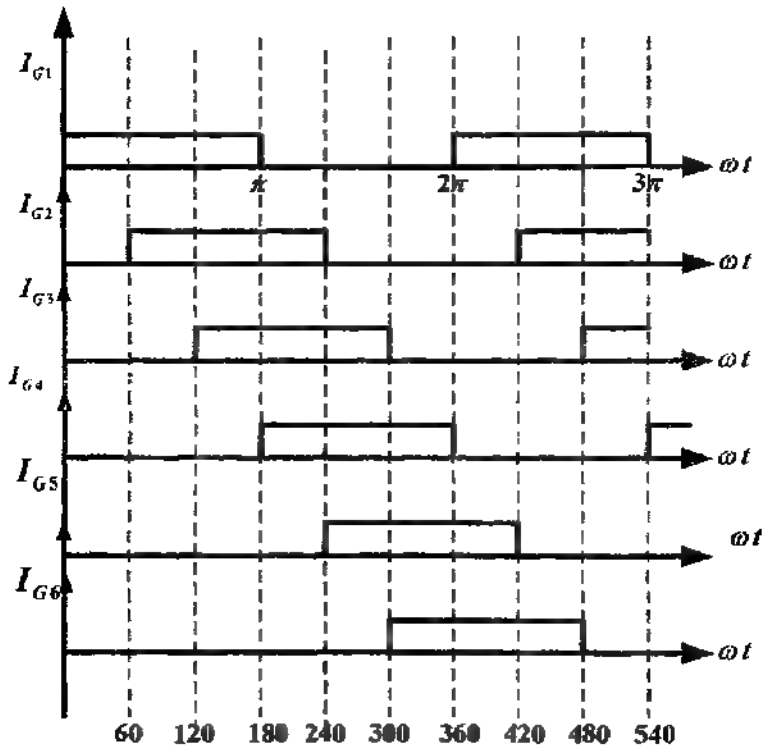


الشكل (٧-١٤)

عاكس ثلاثي الأطوار نصف جسرية

عندما يتم توصيل الترانزستور (Q_1)، فإن الطرف (a) يوصل إلى الطرف الموجب لمصدر التغذية. وعندما يوصل الترانزستور (Q_4)، فإن الطرف (a) يوصل إلى الطرف السالب لمصدر التغذية. وهناك ستة أوضاع عمل لهذه الدائرة خلال الدورة الكاملة. وفترة التوصيل لكل وضع تساوي إلى (60°). والترانزستورات في الدائرة مرفقة حسب التوصيل لكل ترانزستور

(123,234,345,456,561,612)، وكل ترانزستور يوصل لفترة زمنية تساوي (180°) وفترة التوصيل لكل ترانزستور مزاحة بزاوية مقدارها (60°) من أجل الحصول على جهد ثلاثي الطور مترن.

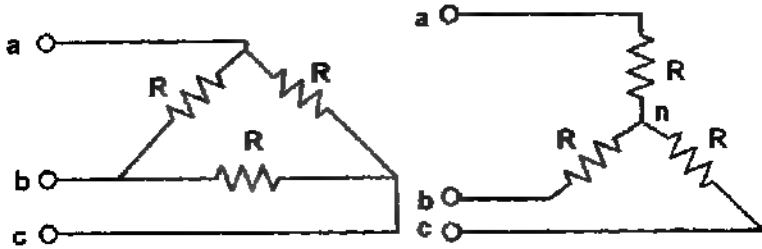


الشكل (١٥-٧)

إشارات القدح للعاكس ثلاثي الطور عند زاوية التوصيل (180°)

جهود خطوط الخرج تكون مزاحة عن بعضها البعض بزاوية فرق طور (120°) .
والشكل (١٥-٧) يبين إشارات قدح الترانزستورات للعاكس ثلاثي الطور عند

زاوية التوصيل (120°). للحمل لهذه العاكسات يمكن أن يوصل بشكل نجمي أو مثلثي كما هو مبين في الشكل (٧-١٦). في هذه الحالة تكون ثلاثة ترازستورات في حالة توصيل دائماً في كل فترة، حيث يكون اثنين منها في حالة توصيل متشابه (موجب أو سالب) والثالث يكون مختلف (سالب أو موجب). وعندما تنتهي الدورة ستكون مقسمة إلى ست وضعيات كل منها تمثل فرق في التوصيل (60°). ويكون عدد الترازستورات المستخدمة في هذه الحالة يساوي (6) وعدد الدبوبات المستخدمة في هذه الحالة يساوي (6). من أجل التوصيل المثلثي للحمل فان تيار الطور يمكن حسابه مباشرة من جهد الخط وبالتالي يمكن حساب تيار الخط. ومن أجل التوصيل النجمي للحمل فإنه لا بد من حساب جهد الطور من أجل الحصول على تيار الطور ومن ثم حساب تيار الخط.



الشكل (٧-١٦)

يوصل الحمل في العاكسات بشكل نجمي أو مثلثي

فإذا كانت خطوط الحمل (A, B, C) موصولة مع نقطة وسطية (O, N) فإن جهود الخط تكون (V_{AB}, V_{BC}, V_{CA}) وتعطى قيمها في الجدول رقم (١).

$$V_{AB} = V_{AN} - V_{BN}$$

$$V_{BC} = V_{BN} - V_{CN}$$

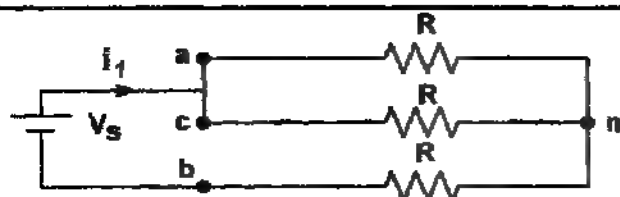
$$V_{CA} = V_{CN} - V_{AN}$$

الفترة	توصيل الترانزستورات	جهد الطور			جهد الخط		
		V_{AN}	V_{BN}	V_{CN}	V_{AB}	V_{BC}	V_{CA}
$0^\circ - 60^\circ$	Q_5, Q_6, Q_1	V_s	0	V_s	V_s	$-V_s$	0
$60^\circ - 120^\circ$	Q_6, Q_1, Q_2	V_s	0	0	V_s	0	$-V_s$
$120^\circ - 180^\circ$	Q_1, Q_2, Q_3	V_s	V_s	0	0	$-V_s$	$-V_s$
$180^\circ - 240^\circ$	Q_2, Q_3, Q_4	0	V_s	0	$-V_s$	V_s	0
$240^\circ - 300^\circ$	Q_3, Q_4, Q_5	0	V_s	V_s	$-V_s$	0	V_s
$300^\circ - 360^\circ$	Q_4, Q_5, Q_6	0	0	V_s	0	$-V_s$	V_s

الجدول رقم (١) حالة التوصيل للترانزستورات وفولتيات الخط والطور

وهناك ثلاثة أوضاع للعمل في العاكسات ثلاثية الأطوار نصف الجسرية خلال نصف الدورة. والدوائر المكافئة لهذه الأوضاع مبينة حسب الأشكال في كل وضع لوحده:-

١- الوضع الأول:- يكون عندما $\left(0 \leq \omega t \leq \frac{\pi}{3}\right)$.



في هذه الحالة يكون:-

$$R_{eq} = R + \frac{R}{2} = \frac{3R}{2}$$

$$i_1 = \frac{V_s}{R_{eq}} = \frac{2V_s}{3R}$$

$$v_{cn} = v_{cn} = i_1 \cdot \frac{R}{2} = \frac{V_s}{3}$$

$$v_{bn} = -i_1 \cdot R = -\frac{2V_s}{3}$$

٢- الوضع الثاني:- يكون خلال الفترة $\left(\frac{\pi}{3} \leq \omega t \leq \frac{2\pi}{3}\right)$



في هذه الحالة يكون:-

$$R_{eq} = R + \frac{R}{2} = \frac{3R}{2}$$

$$i_2 = \frac{V_s}{R_{eq}} = \frac{2V_s}{3R}$$

$$v_{cn} = i_2 \cdot R = \frac{2V_s}{3}$$

$$v_{bn} = v_{cn} = -\frac{i_2 \cdot R}{2} = -\frac{V_s}{3}$$

٣- الوضع الثالث: - خلال الفترة $\left(\frac{2\pi}{3} \leq \omega t \leq \pi \right)$



في هذه الحالة يكون:-

$$R_{eq} = R + \frac{R}{2} = \frac{3R}{2}$$

$$i_3 = \frac{V_S}{R_{eq}} = \frac{2V_S}{3R}$$

$$v_{an} = v_{bn} = i_3 \cdot \frac{R}{2} = \frac{V_S}{3}$$

$$v_{cn} = -i_3 \cdot R = -\frac{2V_S}{3}$$

الدوائر المكافئة للوضعيات (4,5,6) يمكن الحصول عليها بعكس قطبية قولطية المصدر للوضعيات (1,2,3) على التوالي. جهد الطور (V_{AN}, V_{BN}, V_{CN}) وجهد الخط (V_{AB}, V_{BC}, V_{CA}) في حالة توصيل الحمل على شكل نجمي يعطى بالجدول رقم (٢).

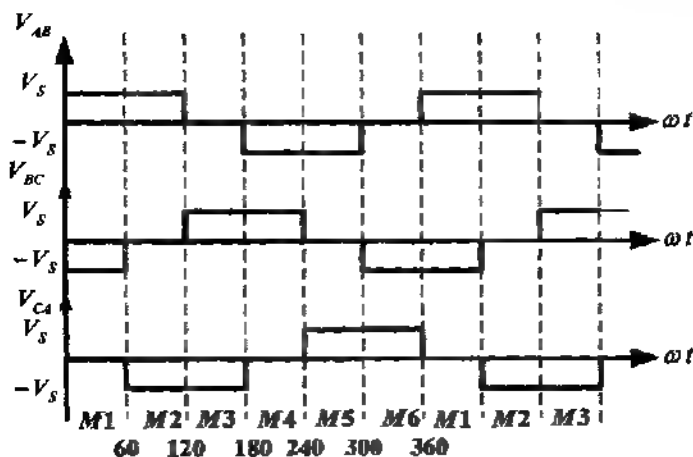
الفترة	توصيل الترانزستورات	جهد الطور			جهد الخط		
		V_{AN}	V_{BN}	V_{CN}	V_{AB}	V_{BC}	V_{CA}
$0^\circ - 60^\circ$	Q_5, Q_6, Q_1	$V_S/3$	$-2V_S/3$	$V_S/3$	V_S	$-V_S$	0
$60^\circ - 120^\circ$	Q_6, Q_1, Q_2	$2V_S/3$	$-V_S/3$	$-V_S/3$	V_S	0	$-V_S$

العلامات	الوحدة السابعة						
$120^\circ - 180^\circ$	Q_1, Q_2, Q_3	$V_s/3$	$V_s/3$	$-2V_s/3$	0	V_s	$-V_s$
$180^\circ - 240^\circ$	Q_2, Q_3, Q_4	$-V_s/3$	$2V_s/3$	$-V_s/3$	$-V_s$	V_s	0
$240^\circ - 300^\circ$	Q_3, Q_4, Q_5	$-2V_s/3$	$V_s/3$	$V_s/3$	$-V_s$	0	V_s
$300^\circ - 360^\circ$	Q_4, Q_5, Q_6	$-V_s/3$	$-V_s/3$	$2V_s/3$	0	$-V_s$	V_s

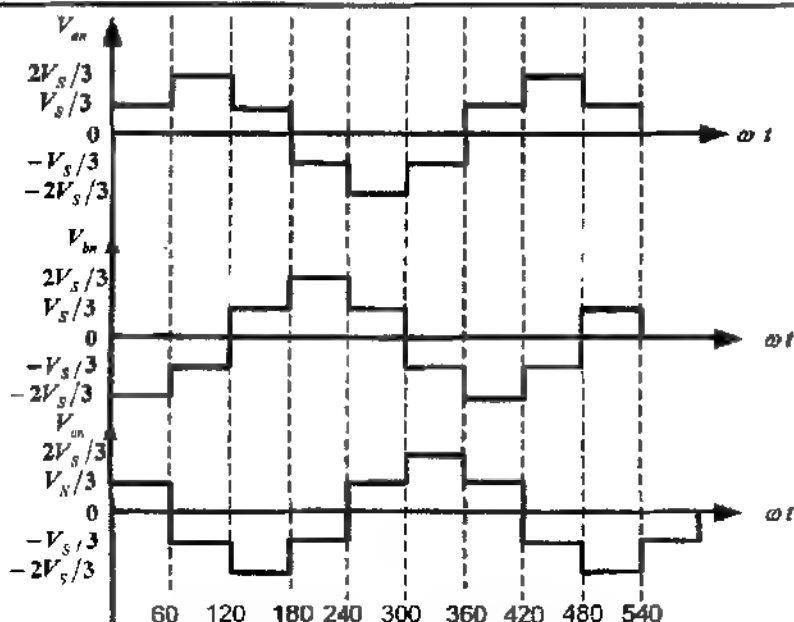
لجول رقم (٧)

حالة التوصيل للترانسورات وفولتيات الخط والطور

وتكون أشكال الجهود الخطية للعاكس ثلاثي الطور في حالة التوصيل النجمي عند فترة التوصيل (180°) موجودة في الشكل (٧-٢٠). وأشكال جهود الطور مبيّنة في الشكل (٧-١٨).



لشكل (٧-١٧) أشكال الجهود الخطية للعاكس خلال فترة التوصيل (180°)



الشكل (٧، ١٨) أشكال الجهود الطورية للعاكس خلال فترة التوصيل (180°)

وباستخدام تحليلات فوريير يمكن الحصول على جهود الخطوط من العلاقات:-

$$V_{AB} = \sum_{n=2K+1}^{\infty} \frac{4V_s}{n\pi} \cos \frac{n\pi}{6} \sin \left(n\omega t + \frac{n\pi}{6} \right) \quad (7.24)$$

$$V_{BC} = \sum_{n=2K+1}^{\infty} \frac{4V_s}{n\pi} \cos \frac{n\pi}{6} \sin \left(n\omega t - \frac{n\pi}{2} \right) \quad (7.25)$$

$$V_{CA} = \sum_{n=2K+1}^{\infty} \frac{4V_s}{n\pi} \cos \frac{n\pi}{6} \sin \left(n\omega t + \frac{5n\pi}{6} \right) \quad (7.26)$$

حيث أن:- ($K=1,2,3,\dots$)

من المعادلات (٧-٢٤) و (٧-٢٥) و (٧-٢٦) فإن التوافقيات الثلاثة ($n=3,9,\dots$) تكون مساوية للصفر. وبالتالي فإن القيمة الفعالة لجهود خطوط

تساوي:-

$$V_L = \sqrt{\frac{2}{2\pi} \int_0^{2\pi} V_S^2 d(\omega t)} = \sqrt{\frac{2}{3}} V_S = 0.8165 V_S \quad (7.27)$$

والقيمة الفعالة لعدد (nth) من التوافقيات لجهد الخط تعطى بالعلاقة:-

$$V_{Ln} = \frac{1}{\sqrt{2}} \frac{4V_S}{n\pi} \cos \frac{n\pi}{6} \quad (7.28)$$

والقيمة الفعالة الأساسية لجهد الخط تعطى بالعلاقة:-

$$V_{L1} = \frac{1}{\sqrt{2}} \frac{4V_S}{\pi} \cos \frac{\pi}{6} = 0.78 V_S \quad (7.29)$$

والقيمة الفعالة لجهد الطور تعطى بالعلاقة:-

$$V_{ph} = \frac{V_L}{\sqrt{3}} = \frac{\sqrt{2} V_S}{3} = 0.4714 V_S \quad (7.30)$$

القدرة على مخرج العاكس تساوي:-

$$P_L = 3 \frac{V_{ph}^2}{R} = \frac{2 V_S^2}{3 R} \quad (7.31)$$

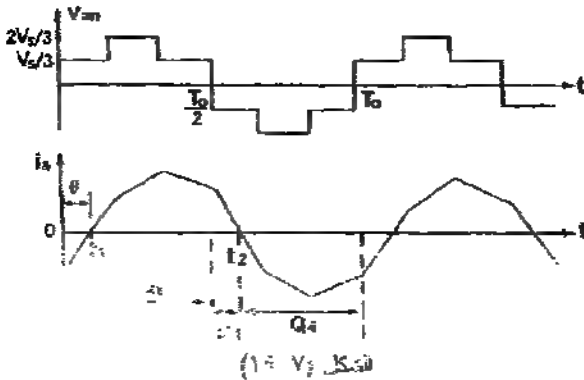
التيار في جميع الأطوار يمر في الترانزستورات العلوية للنصف للموجب من الموجة ويمر في الترانزستورات السفلية في النصف السالب من الموجة. ويمكن الحصول على القيمة الفعالة للتيار من العلاقة:-

$$I_{Q(rms)} = \frac{I_{ph}}{\sqrt{2}} = \frac{V_{ph}/R}{\sqrt{2}} = \frac{V_S}{3R} \quad (7.32)$$

في حال كون الحمل مادياً فإن الديودات الموصولة مع الترانزستورات لا تعمل. وفي حال كون الحمل حملاً حثياً فإن التيار في كل فرع من فروع العاكس سوف يتأخر عن جهد ذلك الفرع بزاوية فرق طور مقدارها (θ) .

إذا أخذنا على سبيل المثال جهد الطور (V_m) ، فعندما يستمر فصل الترانزستور (Q_1) ، فإن المسار السالب للتيار (I_s) سوف يكون من خلال الديود

(D_1). وبالتالي فإن الطرف (a) يكون موصلاً مع مصدر التغذية من خلال الديود (D_1) حتى يقوم تيار الحمل بعكس قطيئة عند زمن ($t = t_1$). ويكون الترانزستور (Q_1) في حالة القطع وبالمثل فإن الترانزستور (Q_2) سوف يبدأ بالتوصيل عند زمن ($t = t_2$).

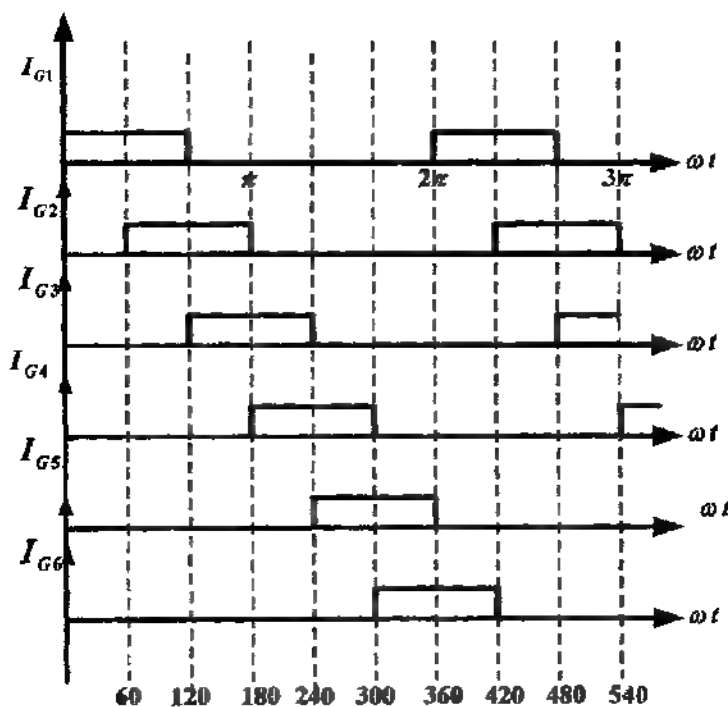


شكل موجة التيار للحمل الحثي للطور الأول لعكس ثلاثي بطور

الترانزستورات يجب أن توصل بشكل مستمر، حيث أن زمن التوصيل للترانزستورات والديودات يعتمد على معامل القدرة للحمل. ويبين الشكل (٧-١٩) شكل موجة التيار للحمل الحثي للطور الأول.

٢- العاكس ذو نمط للتوصيل (120°).

في هذا النمط يتم التحكم بتوصيل الترانزستورات بزاوية مقدارها (120°)، حيث تقدر الترانزستورات تبعاً بزاوية مقدارها (60°) كما بين الشكل (٧-٢٠) إشارات قرح الترانزستورات الستة وفترات التوصيل لكل منها.

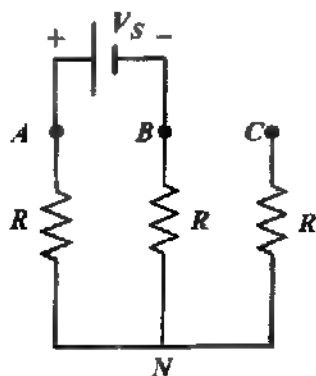


الشكل (٧-٢٠)

إشارات قرح للترانزستورات الستة

يكون هناك ترانزستورين موصولين في وقتٍ واحد، الأول في المجموعة الموجبة ($Q_1, Q_3, \text{and } Q_5$) والثاني من المجموعة السالبة ($Q_2, Q_4, \text{and } Q_6$) على التوالي. ويكون النتائج ($Q_6Q_1, Q_1Q_2, Q_2Q_3, Q_3Q_4, Q_4Q_5, Q_5Q_6, Q_6Q_1, Q_1Q_2, Q_2Q_3, Q_3Q_4, Q_4Q_5, Q_5Q_6$). خلال نصف الدورة هناك ثلاثة أوضاع للعمل في العاكسات ثلاثية الأطوار. والدوائر المكافئة لهذه الأوضاع مبينة حسب الأشكال في كل وضع لوحده:-

١- للوضع الأول:- يكون عندما $\left(0 \leq \omega t \leq \frac{\pi}{3}\right)$.



الوضع الأول

في هذه الحالة يكون:-

$$v_{AN} = \frac{V_S}{2}$$

$$v_{BN} = -\frac{V_S}{2}$$

$$v_{CN} = 0$$

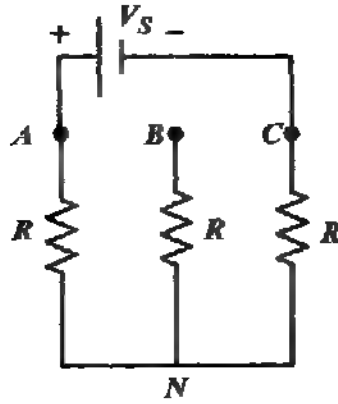
وبالتالي فإن جهود الخطوط تساوي:-

$$V_{AB} = V_{AN} - V_{BN} = \frac{V_S}{2} - \left(-\frac{V_S}{2}\right) = V_S$$

$$V_{BC} = V_{BN} - V_{CN} = \frac{V_S}{2} - 0 = -\frac{V_S}{2}$$

$$V_{CA} = V_{CN} - V_{AN} = 0 - \left(\frac{V_S}{2}\right) = -\frac{V_S}{2}$$

٢- الوضع الثاني:- يكون خلال الفترة: $\left(\frac{\pi}{3} \leq \omega t \leq \frac{2\pi}{3}\right)$



الوضع الثاني

في هذه الحالة يكون:-

$$v_{AN} = \frac{V_s}{2}$$

$$v_{BN} = 0$$

$$v_{CN} = -\frac{V_s}{2}$$

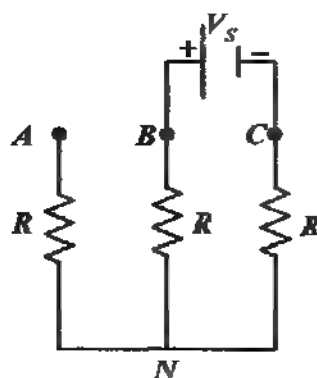
وبالتالي فإن جهود الخطوط تساوي:-

$$V_{AB} = V_{AN} - V_{BN} = \frac{V_s}{2} - 0 = \frac{V_s}{2}$$

$$V_{BC} = V_{BN} - V_{CN} = 0 - \left(-\frac{V_s}{2}\right) = \frac{V_s}{2}$$

$$V_{CA} = V_{CN} - V_{AN} = -\left(\frac{V_s}{2}\right) - \left(\frac{V_s}{2}\right) = -V_s$$

٣- الوضع الثالث:- خلال الفترة $\left(\frac{2\pi}{3} \leq \omega t \leq \pi\right)$



لوضع الثالث

في هذه الحالة يكون:-

$$v_{AN} = 0$$

$$v_{BN} = \frac{V_s}{2}$$

$$v_{CN} = -\frac{V_s}{2}$$

وبالتالي فإن جهود الخطوط تساوي:-

$$V_{AB} = V_{AN} - V_{BN} = 0 - \frac{V_s}{2} = -\frac{V_s}{2}$$

$$V_{BC} = V_{BN} - V_{CN} = \frac{V_s}{2} - \left(-\frac{V_s}{2}\right) = V_s$$

$$V_{CA} = V_{CN} - V_{AN} = \left(-\frac{V_s}{2}\right) - 0 = -\frac{V_s}{2}$$

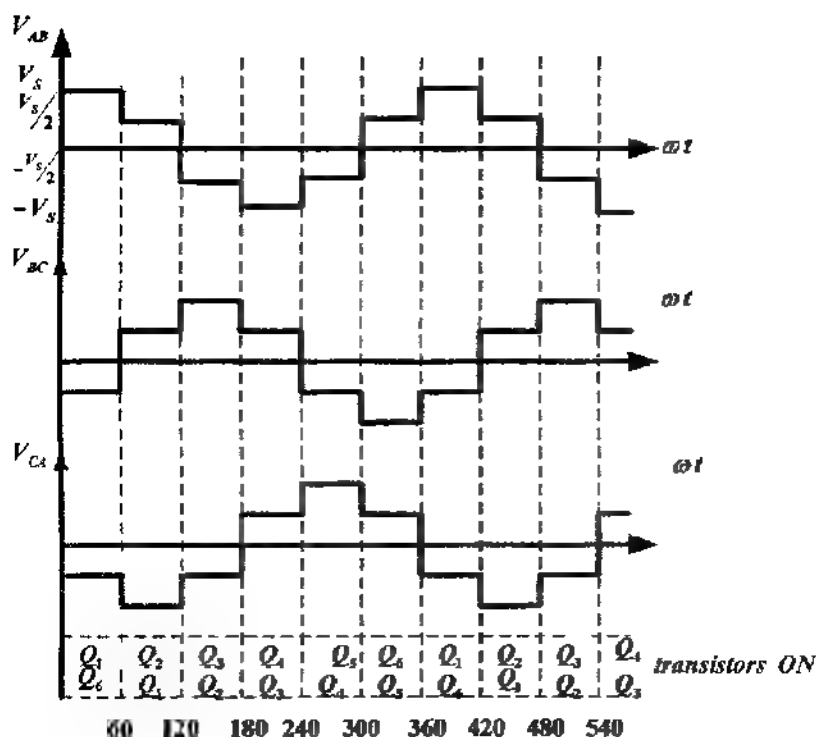
الدوائر المكافئة للوضعيات (4,5,6) يمكن الحصول عليها بعكس قطبية فولتية المصدر للوضعيات (1,2,3) على التوالي. جهد الطور (V_{AN}, V_{BN}, V_{CN}) وجهد الخط (V_{AB}, V_{BC}, V_{CA}) في حالة توصيل الحمل على شكل نجمي يعطى بالجدول رقم (٣).

الفترة	توصيل الترانزستورات	جهد الطور			جهد الخط		
		V_{AN}	V_{BN}	V_{CN}	V_{AB}	V_{BC}	V_{CA}
$0^\circ - 60^\circ$	Q_6, Q_1	$\frac{V_s}{2}$	$-\frac{V_s}{2}$	0	V	$-\frac{V_s}{2}$	$-\frac{V_s}{2}$
$60^\circ - 120^\circ$	Q_1, Q_2	$\frac{V_s}{2}$	0	$-\frac{V_s}{2}$	$\frac{V_s}{2}$	$\frac{V_s}{2}$	-V
$120^\circ - 180^\circ$	Q_2, Q_3	0	$\frac{V_s}{2}$	$-\frac{V_s}{2}$	$-\frac{V_s}{2}$	V	$-\frac{V_s}{2}$
$180^\circ - 240^\circ$	Q_3, Q_4	$-\frac{V_s}{2}$	$\frac{V_s}{2}$	0	-V	$\frac{V_s}{2}$	$\frac{V_s}{2}$
$240^\circ - 300^\circ$	Q_4, Q_5	$-\frac{V_s}{2}$	0	$\frac{V_s}{2}$	$-\frac{V_s}{2}$	$-\frac{V_s}{2}$	V
$300^\circ - 360^\circ$	Q_5, Q_6	0	$-\frac{V_s}{2}$	$\frac{V_s}{2}$	$\frac{V_s}{2}$	-V	$\frac{V_s}{2}$

الجدول رقم (٣)

حالة التوصيل للترانزستورات وجهود الخط والطور

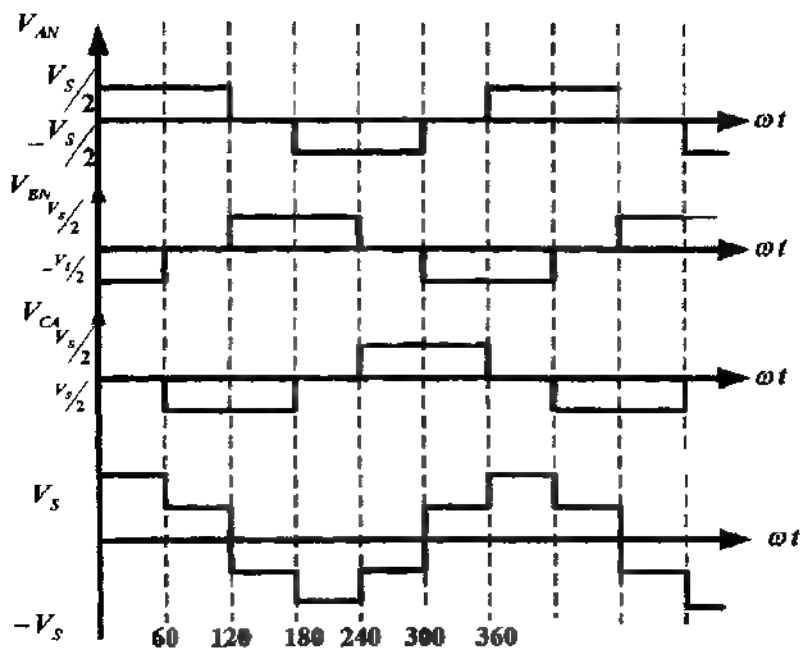
ونكون أشكال الجهود الخطية للعاكس ثلاثي الطور في حالة التوصيل النجمي عند فترة التوصيل (120°) موجودة في الشكل (٧-٢١).



الشكل (٢١-٧)

أشكال الجهود الخطية للعاكس ثلاثي الطور في حالة التوصيل النجمي عند فترة التوصيل (120°)

وأشكال جهود الطور مبينة في الشكل (٢٢-٧).



الشكل (٧-٢٢)

أشكال جهود الطور للعاكس ثلاثي الطور في حالة التوصيل النجمي عند فترة للتوصيل (120°)

وباستخدام تحليلات فوريير يمكن الحصول على فولتيات الخط من العلاقات:-

$$V_{AN} = \sum_{n=2K+1}^{\infty} \frac{2V_S}{n\pi} \cos \frac{n\pi}{6} \sin \left(n\omega t + \frac{n\pi}{6} \right) \quad (7.33)$$

$$V_{BN} = \sum_{n=2K+1}^{\infty} \frac{2V_S}{n\pi} \cos \frac{n\pi}{6} \sin \left(n\omega t - \frac{n\pi}{2} \right) \quad (7.34)$$

$$V_{CN} = \sum_{n=2K+1}^{\infty} \frac{2V_S}{n\pi} \cos \frac{n\pi}{6} \sin \left(n\omega t + \frac{5n\pi}{6} \right) \quad (7.35)$$

حيث أن:- ($K=1,2,3,\dots$)

والقيمة الفعالة الأساسية لجهد الطور تعطى بالعلاقة:-

$$V_{ph1} = \frac{1}{\sqrt{2}} \frac{2V_S}{\pi} \cos \frac{\pi V_S}{6} = \frac{\sqrt{3}}{\sqrt{2} \pi} V_S = 0.39 V_S \quad (7.36)$$

والقيمة الفعالة الأساسية لجهد الخط تعطى بالعلاقة:-

$$V_{L1} = \sqrt{3} V_{ph1} = \frac{3V_S}{\sqrt{2} \pi} = 0.675 V_S \quad (7.37)$$

القيمة الفعالة لجهد الطور تساوي:-

$$V_{ph} = \sqrt{\frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} \left(\frac{V_S}{2} \right)^2 d(\omega t)} = \frac{V_S}{\sqrt{6}} = 0.408 V_S \quad (7.38)$$

القيمة الفعالة لجهد الخط تعطى بالعلاقة:-

$$V_L = \sqrt{3} V_{ph} = 0.707 V_S \quad (7.39)$$

القدرة على مخرج العاكس تساوي:-

$$P_L = 3 \frac{V_{ph}^2}{R} = \frac{V^2}{2R} \quad (7.40)$$

القيمة الفعالة للتيار من العلاقة:-

$$I_{Q(rms)} = \frac{I_{ph}}{\sqrt{2}} = \frac{V_{ph}/R}{\sqrt{2}} = \frac{V_S}{2\sqrt{3}R} \quad (7.41)$$

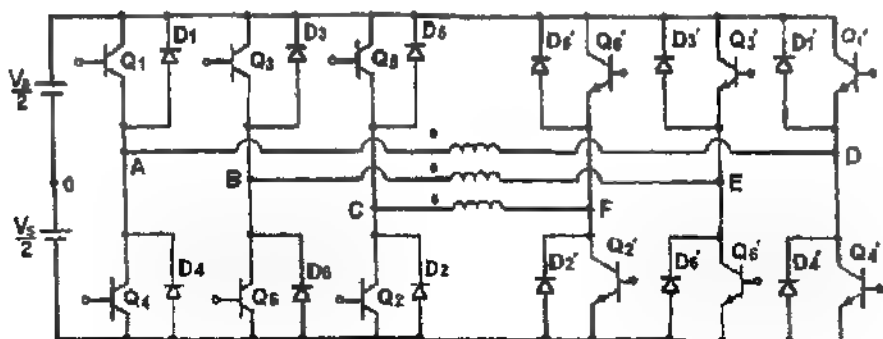
قدرة الحمل تساوي:-

$$P_L = 3 I_{ph}^2 R = 6 I_{Q(rms)}^2 R \quad (7.42)$$

٧-٣-٢- العاكسات ثلاثية الأطوار الجسرية

Three-Phase Bridge Inverters

الشكل (٧-٣) يبين الدائرة لهذا النوع من العاكسات.



الشكل (٧-٣)

عاكس ثلاثي الأطوار الجسري

في هذه العاكسات يتم استخدام (١٢) ثايروستور و(١٢) ديود، ويمكن أن يوصل الحمل معها بشكل مثلي أو نجمي.

مثال (٧-٣):- عاكس ثلاثي الأطوار يغذى من مصدر للجهد ($V = 600V$)، يعمل العاكس في نمط التشغيل (180°). ويغذي حمل مادي على شكل شكل نجمي ($R = 15 \Omega$) لكل طور. أوجد:-

- ١- القيمة الفعالة لتيار الخرج.
- ٢- القيمة الفعالة لتيار العنصر ثبة الموصل.
- ٣- القدرة المزودة للحمل.
- ٤- القيمة المتوسطة لتيار المصدر.

الحل:-

القيمة الفعالة لفولتية الأطوار هي:

$$V_{ph} = \frac{\sqrt{2}}{3} V = \frac{\sqrt{2}}{3} 600 = 282.84 \text{ V}$$

لأن فإن القيمة الفعالة لتيار الحمل تكون:-

$$I_{ph} = \frac{V_{ph}}{R} = \frac{282.84}{15} = 18.85 \text{ A}$$

القيمة الفعالة لتيار العنصر ثبة الموصل تساوي:-

$$I_{S(Switch)} = \frac{V}{3R} = \frac{600}{3 \times 15} = 13.33 \text{ A}$$

القدرة المزودة للحمل:-

$$P = 3 \frac{V_{ph}^2}{R} = 3 \frac{282.84^2}{15} = 1599 \text{ W or } 16 \text{ KW}$$

القيمة المتوسطة لتيار المصدر:-

قدرة المصدر تساوي ($P_S = V_L \cdot I_{av} = P_L$) ومنها يمكن إيجاد قيمة التيار وهي:-

$$I_{av} = \frac{P_L}{V_L} = \frac{1599}{600} = 26.66 \text{ A}$$

٧-٤- التحكم بجهد العاكس في العاكسات أحادية الطور

Voltage Control of Single-Phase Inverters

في كثير من التطبيقات الصناعية فإنه لابد من التحكم بالجهد الخارج من

العاكس من أجل:-

١- مواابقة متطلبات جهد الدخل (DC).

٢- تنظيم جهد العاكس.

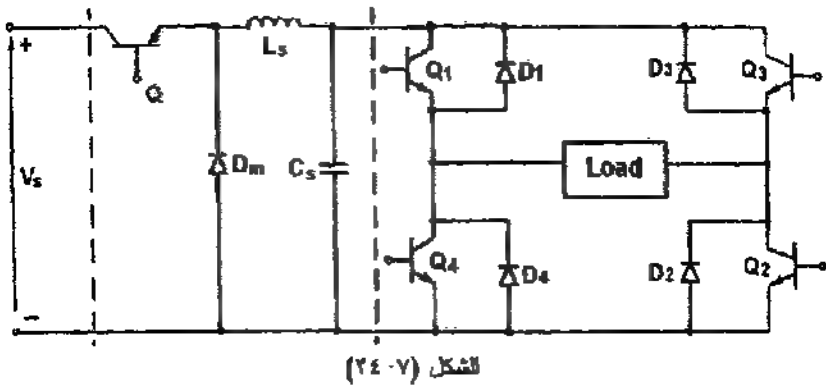
٣- أن تكون نسبة تغير الجهد إلى التردد ثابتة.

يمكن استخدام عدة طرق من أجل التحكم بجهد الخرج للعاكسات، ويمكن

تصنيف هذه الطرق ضمن الأصناف الرئيسية التالية:-

١- التحكم بجهد المدخل المستمر المطبق على العاكس:- ويتم ذلك بإحدى الطرق التالية:-

- أ- يتم باختيار مصدر جهد مستمر متغير القيمة، بحيث يتم تطبيق جهد معين على مدخل العاكس من أجل الحصول على جهد معين على مخرج العاكس.
- ب- يتم بإضافة دوائر تقويم باستخدام الثديوات أو الثايرستورات. إذا كان المطلوب الحصول على جهد (Ac) متغير على مخرج العاكس، وهذا النوع من العاكسات يدعى بـ (Variable dc link Inverter) والشكل (٧-٢٤) يبين الدائرة المستخدمة لهذا النوع من العاكسات.



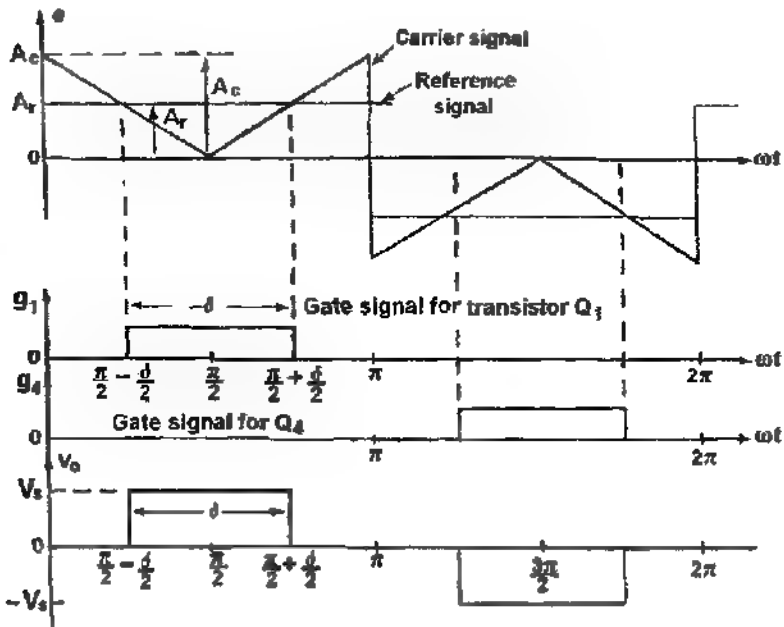
العاكس موصول مع مصدر تيار مباشر متغير

- ٢- التحكم بجهد الخرج المتناوب للعاكس:- يتم ذلك بإضافة منظم جهد بين خرج العاكس والحمل.
- ٣- التحكم بالجهد خلال العاكس:- يستخدم لهذه الغاية التحكم بعرض النبضة (PWM)، حيث يتم للتحكم بجهد الخرج عن طريق تغيير فترة التوصيل لنبضات موجة الخرج. وهناك عدة أنواع من نوع التحكم بعرض النبضة من أهمها:-

٧-٤-١- التحكم بعرض نبضة واحدة

Single Pulse-Width-Modulation

في هذا النوع من التحكم بعرض النبضة، يتم التحكم بعرض نبضة واحدة خلال نصف الزمن الدوري (نصف الدورة) وعرض للموجة يتم تغييره من أجل التحكم في جهد الخرج للعاكس. الشكل (٧-٢٥) يبين آلية هذا النوع من التحكم ويبين شكل النبضات من أجل التحكم بجهد الخرج لعاكس أحادي الطور جسري.



الشكل (٧-٢٥)

شكل النبضات من أجل التحكم بجهد الخرج لعاكس أحادي الطور جسري

يتم الحصول على إشارة البوابة في هذا التحكم وذلك بمقارنة موجة مرجعية مربعة بقيمة (A_r) مع موجة مثلثية بقيمة (A_c) . تردد الموجة المثلثية يحدد التردد الأساسي لموجة الخرج. بتغير للموجة المرجعية (A_r) من (A_c) الى الصفر، فإن

عرض النبضة يتغير من (180°) إلى (0°) ، وتعرف النسبة بين $\left(\frac{A_r}{A_c}\right)$ بمعامل التحكم (M) (Modulation Index).

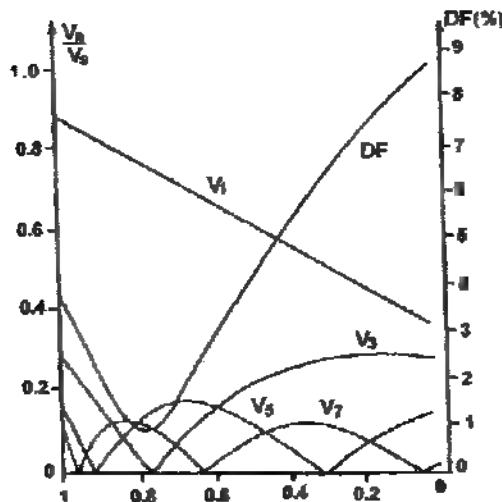
$$M = \frac{A_r}{A_c} \quad (7.43)$$

القيمة الفعالة للجهد تساوي:-

$$V_{rms} = V_s \sqrt{\frac{\sigma}{\pi}} \quad (7.44)$$

حيث أن (σ) :- عرض للنبضة.

هذه الوسيلة من التحكم ينتج عنها توافقيات متعددة وتتردد هذه التوافقيات تبعاً لنسبة عرض النبضة. نحصل على جهد خرج منخفض. والشكل (٧-٢٦) يبين علاقة معامل التحكم مع التوافقيات.



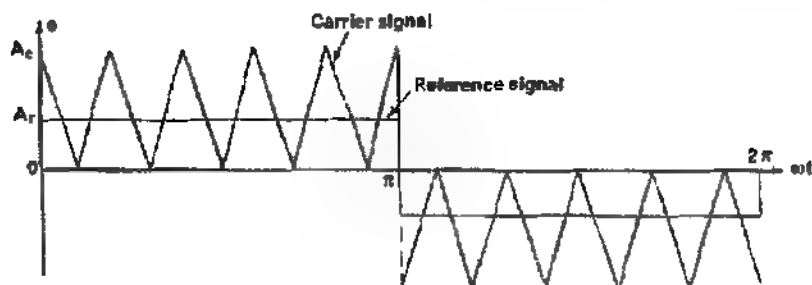
الشكل (٧-٢٦)

علاقة معامل التحكم مع التوافقيات

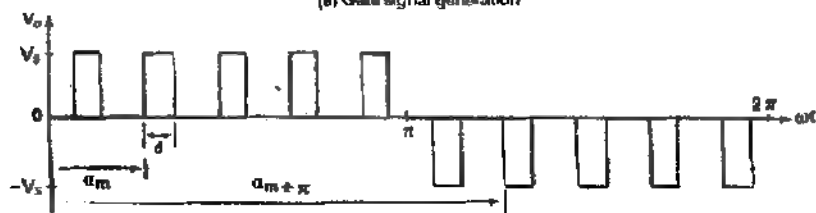
٧-٤-٢- التحكم بعرض النبضة باستخدام نبضات متعددة

Multiple-Pulse-Width Modulation

في هذا النوع من التحكم يتم تخفيض التوافقيات التي تظهر في موجة الخرج. باستخدام مجموعة من النبضات في كل نصف موجة لجهد الخرج. ويتم توليد إشارات البوابة المبينة في الشكل (٧-٢٧)، وذلك بمقارنة الموجة المثلثية مع الموجة المربعة.



(a) Gate signal generation



الشكل (٧-٢٧)

إشارات المخرج لعصل وتوصيل الترانزستور وتوليد إشارات البوابة يتم للتحكم بتردد الخرج (f_o) عن طريق تردد الموجة المرجعية، وعدد النبضات (P) خلال نصف دورة يتم تحديده عن طريق تردد الموجة المثلثية (f_c). وهذه الوسيلة من التحكم تدعى (Uniform Pulse-Width-Modulation) (UPWM).

عدد النبضات خلال نصف الدورة تحسب من العلاقة:-

$$P = \frac{f_c}{2f_o} = \frac{m_f}{2} = \frac{f_c/f_o}{2} \quad (7.45)$$

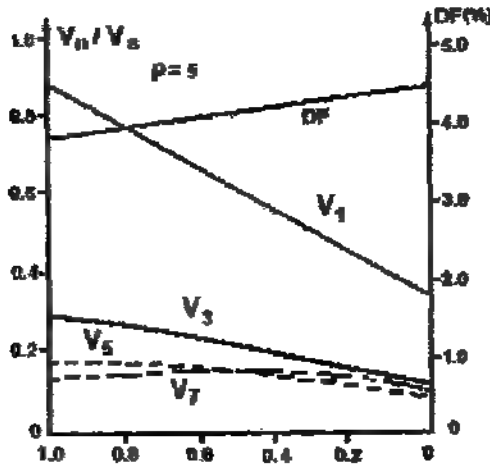
حيث أن (m_f) :- نسبة تعديل التردد

بتغيير معامل التحكم (M) من $(0 \Rightarrow 1)$ ، يتم التحكم بعرض النبضة من $\left(0 \Rightarrow \frac{\pi}{P}\right)$ وبجهد الخرج من $(0 \Rightarrow V_s)$.

إذا كانت (σ) هي عرض كل نبضة فإن القيمة الفعالة للجهد تساوي:-

$$V_{rms} = V_s \sqrt{\frac{P \cdot \sigma}{\pi}} \quad (7.46)$$

الشكل (٧-٢٨) يبين علاقة التوافقيات مع تغير معامل التحكم (M) من اجل خمسة نبضات لنصف الموجة.



الشكل (٧-٢٨)

علاقة التوافقيات مع تغير معامل التحكم

ترتيب التوافقيات في هذا النوع من التحكم هو نفسه كما هو الحال في استخدام التحكم في عرض نبضة واحدة. ولكن معامل التشويش في هذا النوع من التحكم اقل منه في حالة النبضة الواحدة. ونتيجة لوجود عدد كبير من عمليات الفصل والوصل للترانزستورات في هذا النوع من التحكم، فإن المفاهيم الناتجة عن عملية الفصل والوصل سوف تزداد. ومن أجل عدد كبير من النبضات (P) فإن قيمة التوافقيات الدنيا سوف تقل، ولكن قيمة بعض التوافقيات المرتفعة سوف تزداد. ويمكن التخلص من هذه التوافقيات بسهولة وذلك باستخدام المرشحات.

٧-٤-٣- التحكم بعرض الموجة الجيبية

Sinusoidal Pulse-Width-Modulation (SPWM)

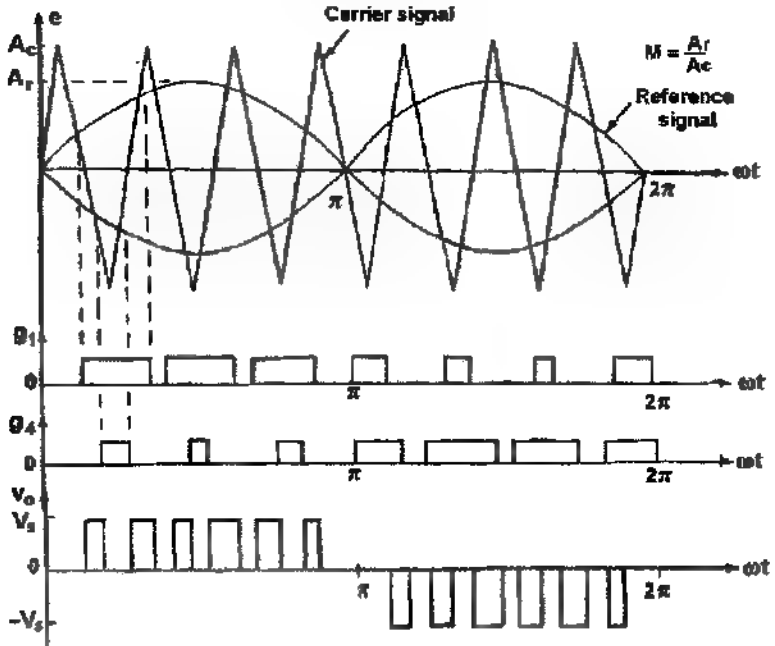
في هذا النوع من التحكم تكون الإشارة المرجعية هي موجة جيبية، ويتم التحكم بعرض كل نبضة بالنسبة إلى قيمة الموجة الجيبية. بحيث يتم التحكم بعرض الموجة بالنسبة لمركز النبضة. ويتم في هذا النوع من التحكم تخفيض معامل التشويش والتوافقيات، وللشكل (٧ ٢٩) يبين آلية عمل هذا النوع من التحكم.

ويتم في هذا النوع من التحكم مقارنة موجة مرجعية جيبية الشكل مع موجة حاملة مثلثية الشكل. ويستخدم هذا النوع من التحكم في التطبيقات الصناعية .

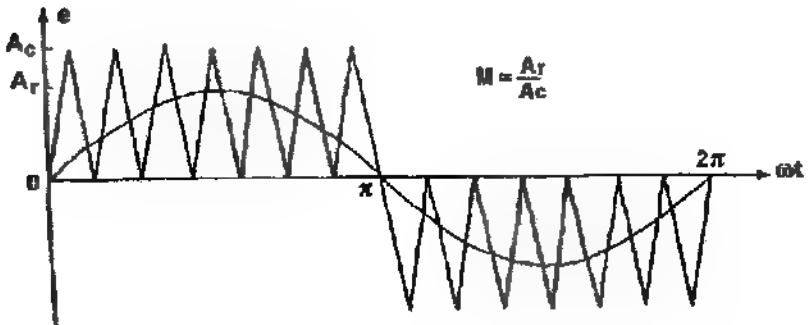
تردد الموجة المرجعية (f_r) يحدد تردد الخرج للعاكس (f_o) والقيم العظمى للموجة المرجعية (M_r) تحدد عامل التحكم (M) وتحدد القيمة الفعالة لجهد الخرج (V_R). وعدد النبضات لكل نصف موجة يعتمد على تردد الموجة الحاملة (f_c).

مع أن الترانزستورين الموصولين في نفس الفرع لا يوصلان مع بعضهما البعض (Q_1, Q_2)، فإن جهد الخرج اللحظي يمكن مشاهدته في الشكل (٧-٢٩).

يمكن الحصول على نفس إشارة التحكم (إشارة التباينة) باستخدام موجة حاملة مثالية ثنائية الاتجاه كما هو مبين في الشكل (٧-٣٠).



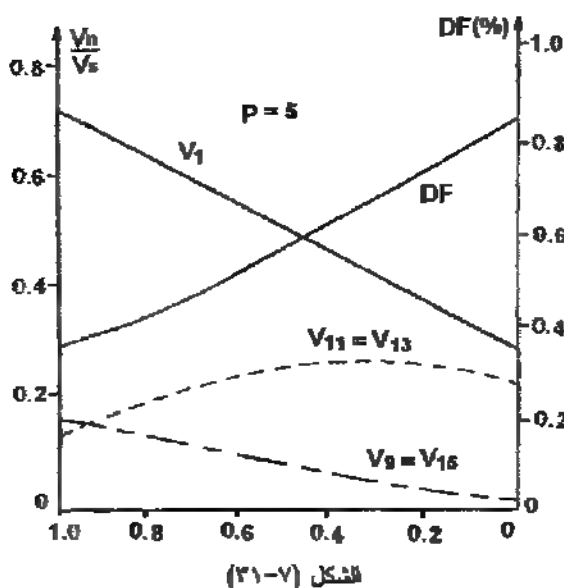
الشكل (٧-٢٩) شكل موجة الفرج اللحظية



الشكل (٧-٣٠) التحكم بعرض الموجة الجيبية.

القيمة الفعالة لجهد للخرج يمكن أن تتغير بتغيير معامل التحكم $\left(M = \frac{A_r}{A_c} \right)$.

ويمكن الملاحظة أن منطقة كل نبضة محصورة تحت الموجة الجيبية وحول مركز النبضة . والشكل (٧-٣١) يبين علاقة التوافقيات مع معامل التحكم من أجل خمسة نبضات في نصف الموجة.



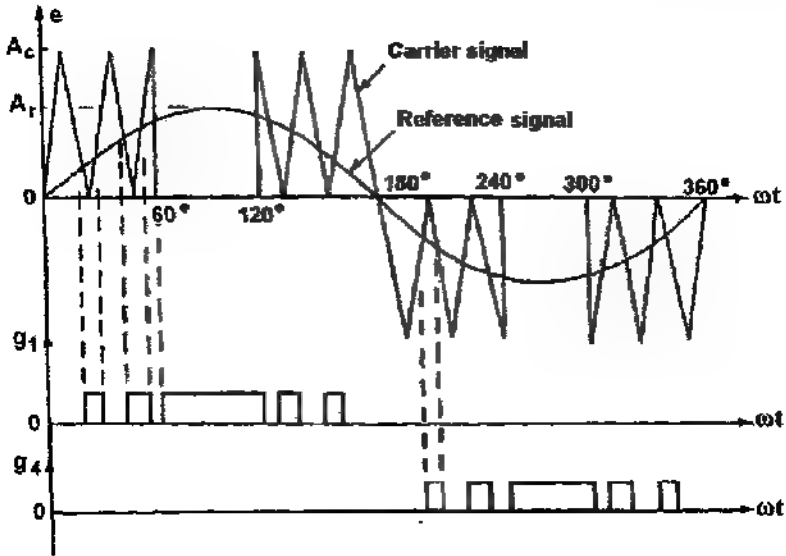
علاقة لتوافقيات مع معامل التحكم

ينخفض معامل التشويش في هذا النوع من التحكم مقارنة مع معامل التشويش الناتج عن التحكم بعرض النبضة باستخدام نبضات متعددة، وفي هذا النوع من التحكم جميع التوافقيات التي تقل أو تساوي $(2P-1)$ يتم حذفها. من أجل عدد نبضات $(P=5)$ فإن التوافقيات الأقل هي التوافقيات التاسعة.

٧-٤-٤- التحكم بعرض الموجة الجيبية المصنعة

Modified Sinusoidal-Pulse-Width-Modulation (MSPWM)

للتحكم بعرض الموجة للجيبية السابق، فإن عرض النبضات القريبة من القيم للموجة الجيبية لا تتغير بشكل دقيق مع تغير معامل التحكم. ولتحسين هذا النوع من التحكم يتم التحكم بعرض النبضة عند بداية ونهاية الموجة الجيبية. أي تطبيق الموجة الحاملة خلال الفترة الأولى والنهائية للتوصيل. في الشكل (٧-٣٢) تم تطبيق الموجة الحاملة في الفترات $(0 \rightarrow 60^\circ)$ ، $(120 \rightarrow 180^\circ)$ خلال نصف للموجة.



الشكل (٧-٣٢)

فترات تطبيق الموجة الحاملة

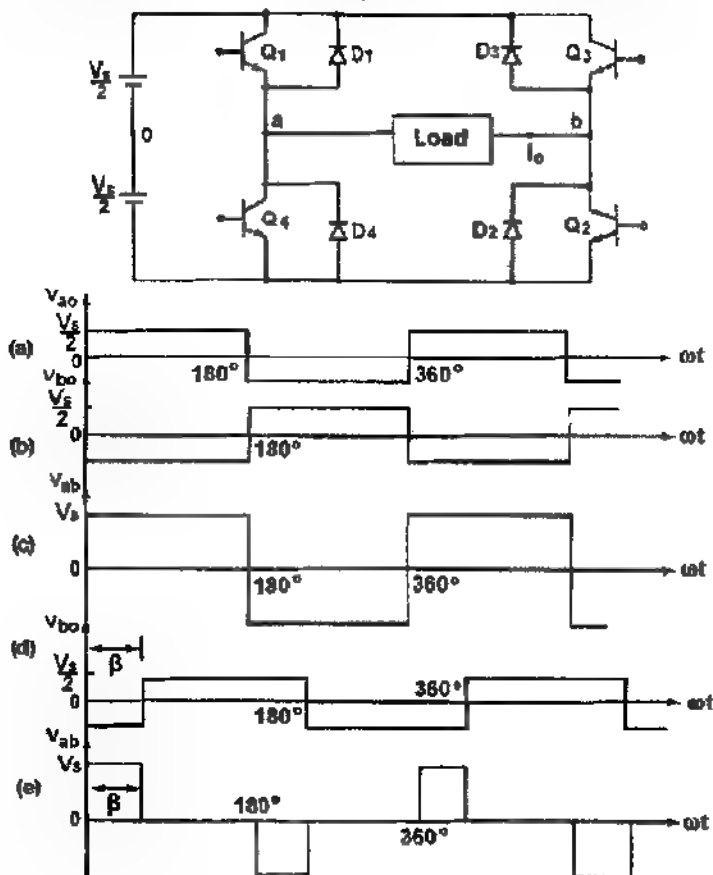
ويكون عدد النبضات (q) في فترة للتوصيل (60°) معتمداً على نسبة التردد:-

$$\frac{f_c}{f_o} = 6q + 3 \quad (7.47)$$

٧-١-٥- التحكم بالإزاحة الطورية

Phase-Displacement Control

يمكن الحصول على التحكم بالجهد باستخدام عدد من العاكسات وجمع مخارج هذه العاكسات. كمثال العاكس أحادي الطور الجسري يمكن الحصول عليه من عاكسين أحاديين الطور نصف جسري كما هو مبين بالشكل (٧-٢٣).



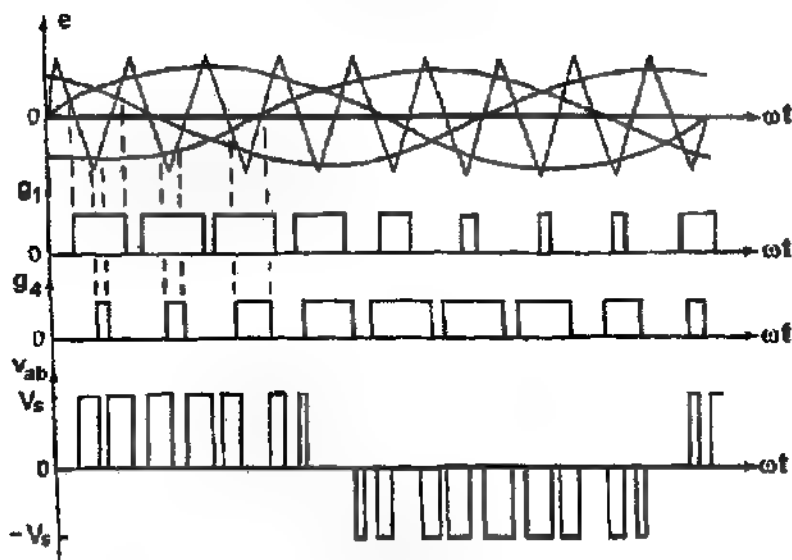
الشكل (٧-٢٣)

دائرة عاكسين نصف جسري وشكل الإشارات الخارجة

٧-٥- التحكم بجهد العاكسات ثلاثية الأطوار

Voltage Control of Three-Phase Inverters

العاكس ثلاثي الطور يمكن اعتباره ثلاثة عاكسات أحادية الطور مزاحة عن بعضها البعض بزاوية مقدارها (120°) . والموجة الحاملة تقارن مع الموجة المرجعية للطور محدثة الإشارة النبضية للطور، الشكل (٧-٣٤).



الشكل (٧-٣٤)

شكل النبضات الخارج لمقارنة موجة جيبية مع موجة مرجعية

٧-٦- التخلص من التوافقيات

Harmonic Reductions

في التحكم بجهد العاكس يتم التخلص من التوافقيات من المرتبة (n) باختيار زاوية الإزاحة الطورية (β) بحيث يكون:-

$$\sin \frac{n\beta}{2} = 0 \Rightarrow \beta = \frac{360^\circ}{n}$$

٧-٧- العاكسات ذات مصدر للتيار

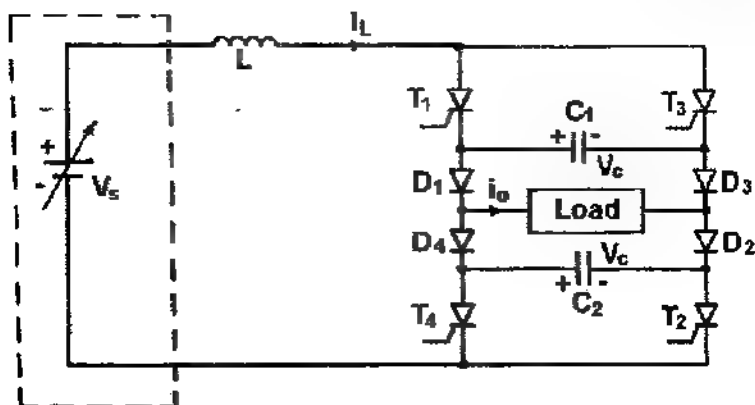
Current-Source Inverters

في هذا النوع من العاكسات فإن المدخل يكون ذا خصائص مصدر تيار. تيار الخرج لحمل العاكس يحافظ عليه ليبقى ثابتاً بينما جهد الخرج يجبر على التغير. ويتم ذلك بإضافة ملف كبير للقيمة على التوالي مع مصدر جهد التغذية المستمر.

ويقسم هذا النوع من العاكسات إلى قسمين أساسيين:-

١- العاكس ذو مصدر التيار الجسري أحادي الطور (Single-Phase Current

Source Bridge Inverter):- الشكل (٧-٣٥) يبين الدائرة لهذا النوع من العاكسات.

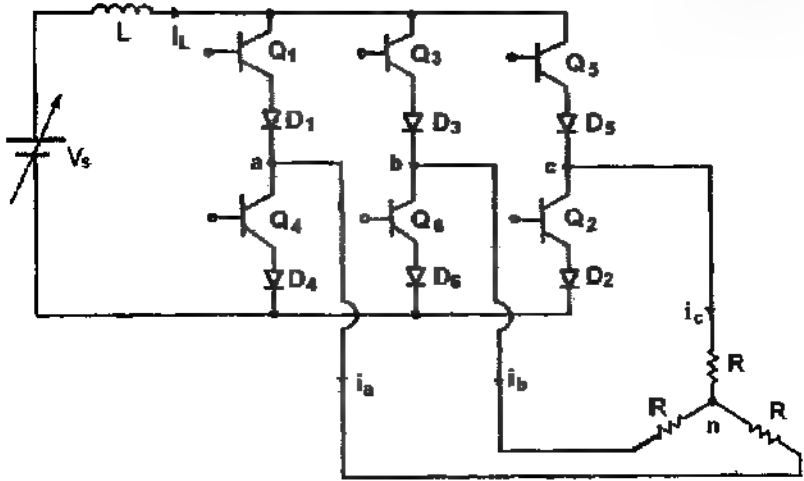


الشكل (٧-٣٥)

العاكس ذو مصدر للتيار الجسري أحادي الطور

في هذا العاكس الثايروستوران (T_1, T_2) يوصلان معاً وكذلك الثايروستوران (T_3, T_4) يوصلان مع بعضهما، وكل منهما يوصل لفترة (180°) .

٢- العاكس ذو مصدر التيار ثلاثي الطور Three-Phase Current Source Inverter
الشكل (٢٦-٧) يبين تركيب هذا النوع من العاكسات.



الشكل (٢٦-٧)

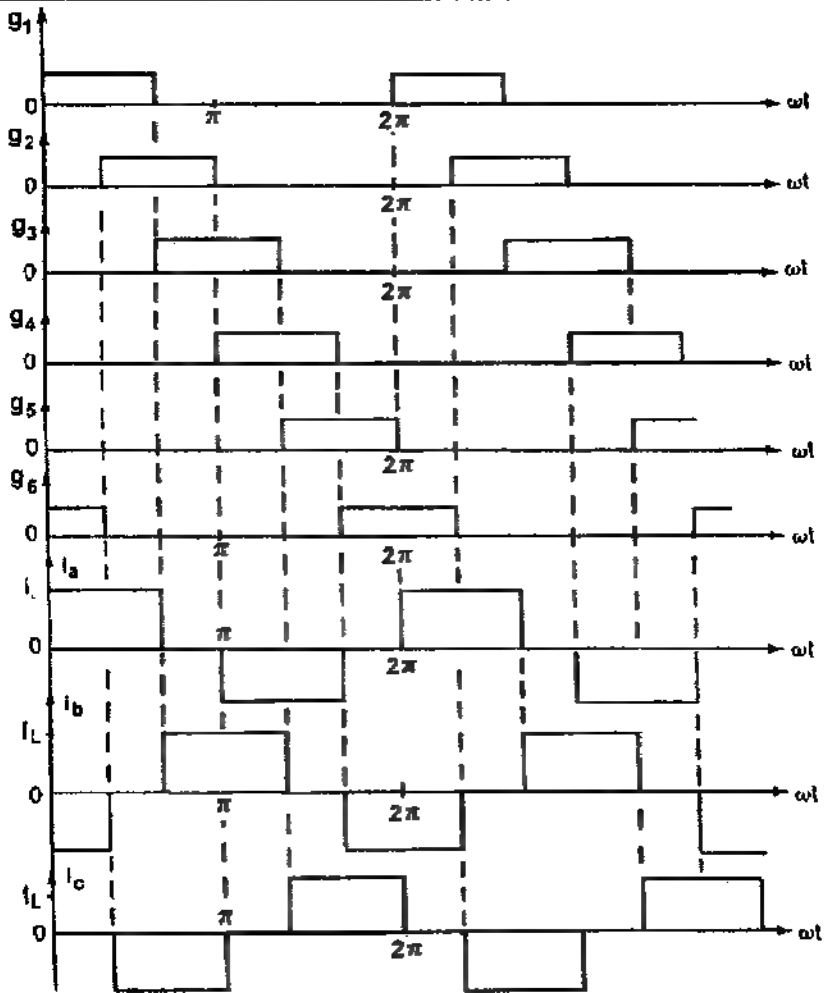
العاكس ذو مصدر التيار ثلاثي الطور

و الشكل (٢٧-٧) يبين شكل موجة الحمل للعاكس ذي مصدر التيار ثلاثي الطور .
ولتصميم دوائر العاكسات بشكل عام:-

١ يجب معرفة شكل موجة الخرج المطلوبة وبالتالي اختيار نوع العاكس المناسب.

٢- العمل على تقليل من التوافقيات باستخدام المرشحات المناسبة.

٣- تحديد جهود الانعياز العكسي والتيارات للعناصر المستخدمة.



الشكل (٧-٣٧)

يبين شكل موجة الحمل للعكس ذي مصدر التيار ثلاثي الطور

الوحدة الثامنة



الوحدة الثامنة

المفاتيح الاستاتيكية

Static Switches

أن أهمية معظم أنظمة التحكم تكمن في التحكم بالقطرة الكهربائية إلى المشغل (Actuator) والذي يكون في العادة المحرك الكهربائي عن طريق الحاكم. وحيث أن الإشارة الكهربائية الخارجة من الحاكم تكون صغيرة ولا يمكن عن طريقها قيادة الحمل بشكل مباشر فلا بد من تكبير هذه الإشارة بأية طريقة. هنالك ثلاث تصنيفات للعناصر التي تستخدم في التحكم بالقطرة الكهربائية:-

١- الأجهزة الكهروميكانيكية مثل المفاتيح الكهربائية والمراوح.

٢- الأجهزة الإلكترونية مثل الترانزستور والتأثيري الثنائي.

٣- الأجهزة الهجينة مثل المفاتيح الكهروميكانيكية.

سوف ندرس في هذا الفصل

وجميع هذه العناصر موضوع البحث هذا الفصل.

١-٨- الأجهزة الكهروميكانيكية

Electrical Switches

١-٨-١- المفاتيح الكهربائية

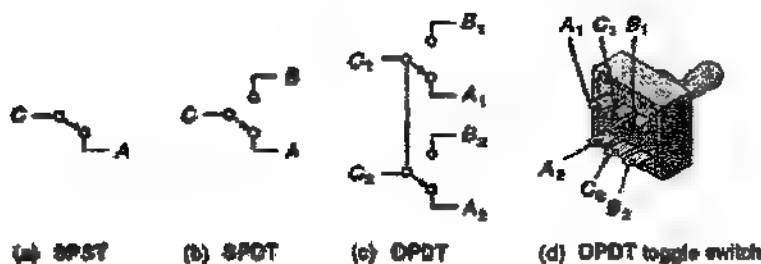
المفتاح الميكانيكي جهاز يمكن أن يكون مفتوحاً أو مغلقاً، وبالتالي يسمح للتيار الكهربائي بالعبور أو لا يسمح، كما هو ملاحظ دون أدنا شك أن المفاتيح لها أحجام وأشكال وتركيب مختلفة.

Toggly Switches

١-٨-١-١- المفاتيح المفصلي الكهربائي

المفتاح المفصلي الكهربائي من أكثر المفاتيح شيوعاً، حيث يتوفر بتركيب تماسات مختلفة، كل مفتاح يحتوي على قطب أو عدة قطاب. بحيث يكون كل قطب فيه يصل بشكل مفتاح مستقل.

تركيب تماسات المفتاح المفصلي:- تماسات المفتاح المفصلي إما أن تكون ذا قطب واحد- رمية واحدة (Single- pole/single- Throw) كما يظهر في الشكل (٨-١-١) (a). ويرمز له باختصار (SPST). هذا القطب إما أن يكون مفتوحا أو مغلقا. وهذا التركيب يعد أبسط تركيب.



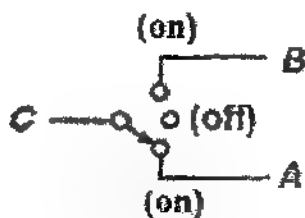
الشكل (٨-١)

تركيب التماسات للمفتاح المفصلي

وإذا ارتفعنا بالتعقيد قليلا فإننا نجد المفتاح ذو القطب الواحد- الرمية المضاعفة (SPDT) (Single-pole/ double Throw Switch) للموضح في الشكل (٨-١-٢) (b) الطرف المتحرك يدعى المشترك (C) (Common)، أو المسحة، ويمكن أن يوصل مع التماس (A) أو التماس (B).

يبين الشكل (٨-١-٣) (C) المفتاح ذو القطب المضاعف - الرمية المضاعف (Double-pole/double (DPBT) Throw switch)، والذي يحتوي على اثنين من المفاتيح الكهربائية (SPDT) (Single-pole/ double Throw Switch) المتصلة في بيت واحد يعملان مع بعضهما. أما الشكل (٨-١-٤) (d) فيبين ترتيب أطراف التوصيل في الجهة الخلفية لجسم المفتاح المفصلي و أطراف التوصيل الثلاثة لكل قطب، يتوفر من هذا المفتاح تركيب تصل إلى ستة قطاب.

فيما سبق إلى حد ما كان مدار النحت مركزاً على المفتاح ذا الوصلين (Two-Position Switch) والذي يأتي في تركيب: الشكل البسيط (a-1-8) فصل-وصل (On-off) أو الشكل (b-1-8) وصل-وصل (On-On).
المفتاح ذو الثلاثة أوضاع ويُدعى وصل-فصل-وصل (On Off-On) له وضع ثابت في المنتصف عندما يكون للطرف (C) غير موصول مع الطرف (A) أو الطرف (B) كما هو واضح في الشكل (2-8).



الشكل (2-8)

المفتاح ذو الثلاثة أوضاع

هناك مفاتيح مفصلية بوضعية واحدة أو أكثر ويثبت فيها لوضع عن طريق زنبرك، ويعني ذلك يجب أن يكون الضغط موجوداً حتى يبقى المفتاح في وضعه. إن هذه المفاتيح تدعى مفاتيح التوصيل الآنية (Momentary-Contact Switches). مثال على ذلك مفتاح التشغيل في السيارة، والذي يجب أن تستمر فيه بالضغط على المفتاح حتى يقوم بتشغيل المحرك.

الجدول (1-8) يبين الاحتمالات المختلفة للطرز الدقيق للمفتاح المفصلي. على سبيل المثال المفتاح الثالث (1SFX191) يكون له ثلاث أوضاع بوضع فصل-وصل لحظي.

Typical Toggle Switches*

Type	Number of poles	Circuit
1SBX191	1	On-Off-On
1SCY191	1	On On
1SFX191	1	On-Off-On†
1SGX191	1	On On†
1SHX191	1	On†-Off-On†
2SBX191	2	On-Off-On
2SCY191	2	On On
2SFX191	2	On-Off-On†
2SGX191	2	On On†
2SHX191	2	On†-Off-On†
3SBX191	3	On-Off-On
3SCY191	3	On On
3SFX191	3	On-Off-On†
3SCX191	3	On On†
3SHX191	3	On†-Off-On†
4SGX191	4	On-Off-On
4SCY191	4	On On
4SFX191	4	On-Off-On†
4SGX191	4	On On†
4SHX191	4	On†-Off-On†

*Rated 5 A at 125 Vac; 5 A at 28 Vdc.

†Momentary contact.

الجنول (١-٨)

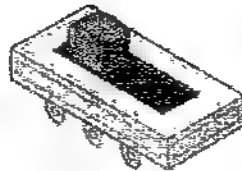
الاحتمالات المختلفة للطراز الدقيق للمفتاح المفصلي

المفتاح المفصلي له تيار وفولتية عظمى اسمية للتشغيل على (AC) او (DC). المفتاح المفصلي له فولتية للتشغيل على (DC) أقل من التشغيل على (AC) عند نفس التيار الاسمي، على سبيل المثال مفتاح له فولتيه اسمية (125 Vac) وتيار اسمي (5 A)، أو فولتية (28Vdc) وتيار (5 A)، والسبب في ذلك يعود الى أن القوس الكهربائي الذي يمر عبر التماس يؤدي الى حرق أو حفر وجه التماس. القوس الكهربائي يكون في حالة (AC) أقل منه في حالة (DC) عند نفس الفولتية بسبب أن موجة جهد (AC) تذهب الى (0V) مرتان خلال الزمن الدوري الواحد.

٨-١-١-٢- المفتاح الانزلاقي

Slide-Switch

الشكل (٨-٢) يبين المفتاح الانزلاقي، حيث يوجد هنالك فرق في التركيب الداخلي له عن المفتاح المفصلي. يؤدي المفتاح الانزلاقي نفس الوظيفة التي يؤديها المفتاح المفصلي، ومتوفر بنفس تراكيبه، وهو أقل كلفة ولكن لا يتوفر منه أنوع عند التيارات الاسمية العالية كما في المفتاح المفصلي.



الشكل (٨-٢)

المفتاح الانزلاقي

٨-١-٣- المفاتيح زر- الضغط

Bush-button Switches (PB)

الشكل (٨-٤ a) يبين المفتاح (PB)، حيث يكون من النوع الانسي اي من الضغط يجب ان يكون موجودا حتى يبقى المفتاح مفعلا. الشكل (٨-٤ a) والشكل (٨-٤ b) والشكل (٨-٤ c) يبين رموز للمفتاح (PB). هنالك نوعان من التراكيب الممكنة للمفتاح (PB):-

اولا: المفتاح ذو التماس الطبيعي للمفتوح (NO), Normally Open Contact, ثانيا: المفتاح ذو التماس الطبيعي مغلق (NC), Normally Closed Contact, المفتاح (NO) يبقى بشكل طبيعي مفتوح حتى نضغط على الزر فيغير وضعه، اما المفتاح (NC) يبقى تماسه بشكل طبيعي مغلق حتى نضغط على الزر فيتحول الى حالة الفتح.



(a) Push-button switch



(b) Normally open (NO) switch



(c) Normally closed (NC) switch



(d) NC and NO switch

الشكل (٤-٨)

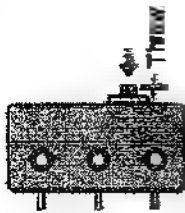
المفاتيح زر- الضغط

Limit switch (LS)

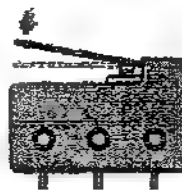
٨-١-١-٤- المفتاح الحدي

المفتاح الحدي هو مفتاح (PB) يوضع في مكان ما ليتم تفعيله بواسطة

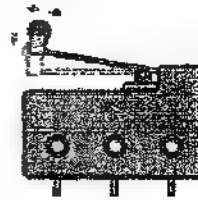
اتصاله مع جسم متحرك، مثال على ذلك مفتاح باب السيارة، والذي يتحسس اذا ما كان الباب مفتوحا ام لا.



(a) Push on button



(b) Push on flexible pointer



(c) Roller

الشكل (٥-٨)

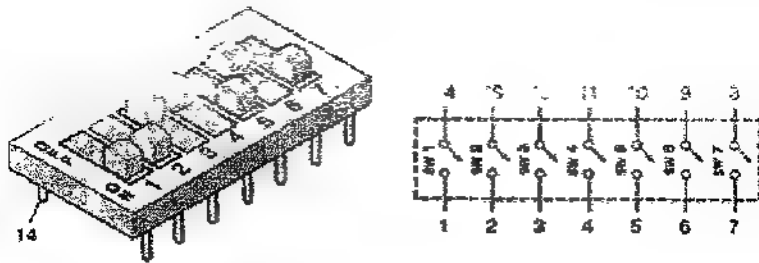
المفتاح الحدي

المفتاح لحدي متوهر بأنواع مختلفة من المشغلات مثل العنفة (Paddle) أو البكرة (Roller). غالباً هذه المشغلات تثبت على جسم المفتاح بحجم معياري صغير يدعى ميكروسوتش (Microswitch). الميكروسوتش يحتاج إلى رمية صغيرة جداً بضع آلاف من الأتس. الشكل (٨-٥) يبين بعض الامثلة على المفاتيح الحدية.

DIP Switch

٨-١-١-٥- مفتاح التجميعي

عبارة عن تجميعية من المفاتيح من نوع (SPST) تبني في وحدة مشابهة للدائرة التكاملية (IC)، وتعني (DIP) تجميعية مفاتيح ثنائية بنفس الاتجاه (Dual In line Package). يمكن وضع المفتاح (DIP) على سوكة دائرة تكاملية (IC) كما هو مبين في الشكل (٦-١).



الشكل (٦-٨)

مفتاح التجميعي

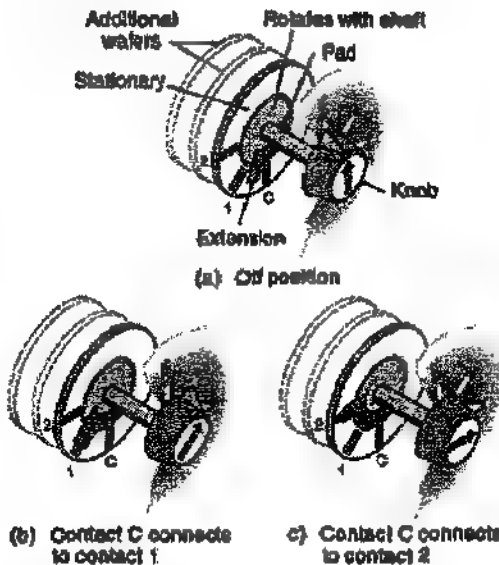
كل مفتاح فردي له طرفا توصيل متقابلان، مثلاً المفتاح واحد يستخدم الطرفين (١) و (١٤)، أما المفتاح الثاني يستخدم الطرفين (٢) و (١٣) وهكذا.

Rotary Switch

٨-١-١-٦- المفتاح الدوار

كما يظهر في الشكل (٨-٧) فإن المفتاح الدوار يتركب من رفاقات من المفاتيح مثبتة على طول محور الدوران، الجزء الداخلي لكل رفاقة يدور في خطوة واحدة، بينما الجزء الخارجي يبقى ثابتاً، ولفهم آلية عمل هذا المفتاح ننظر إلى

الشكل (a-٧-٨) في هذا الوضع يكون المفتاح في حالة فصل ، والطرف (C) يكون في حالة وصل مع الحشوة (pad)، لكن الحشوة لا تلامس اي من الاطراف (١) او (٢). اما في الشكل (b-٧-٨) فقد تم ادارة محور الدوران خطوة واحدة مع عقارب الساعة الى الموقع (X) ، مع العلم بأن الطرف (C) مازال موصول مع الحشوة الا أن الجزء الخارجي للحشوة عمل على توصيل الطرف (C) مع الطرف (١)، اما في الشكل (c-٧-٨) فقد تم ادارة محور الدوران الى الموقع (Y) الذي يكون فيه الطرف (C) موصولا مع الطرف (٢).



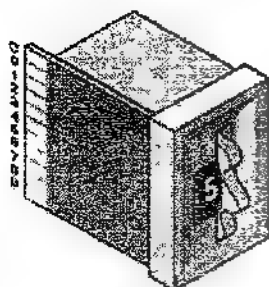
الشكل (٧-٨)

المفتاح الدوار

Thumbwheel Switch

٨-١-٧- للمفتاح ذو العجلة المفروزة

وهو نوع خاص من المفاتيح الدوارة يستخدم في إدخال البيانات الرقمية. يقوم المشغل باختيار للرقم وذلك بإدارة عجلة الأرقام كما في الشكل (٨-٨)، وكل رقم يخص وضع معين للمفاتيح. من خلال الرسم التخطيطي للمفاتيح والمبينة في الشكل (٨-٨-ب) يتضح أن طرف واحد من عشرة أطراف منفصلة يوصل مع الطرف (C).



(a) Switch body



(b) Thumbwheel switch schematic

الشكل (٨-٨)

للمفتاح ذو العجلة المفروزة

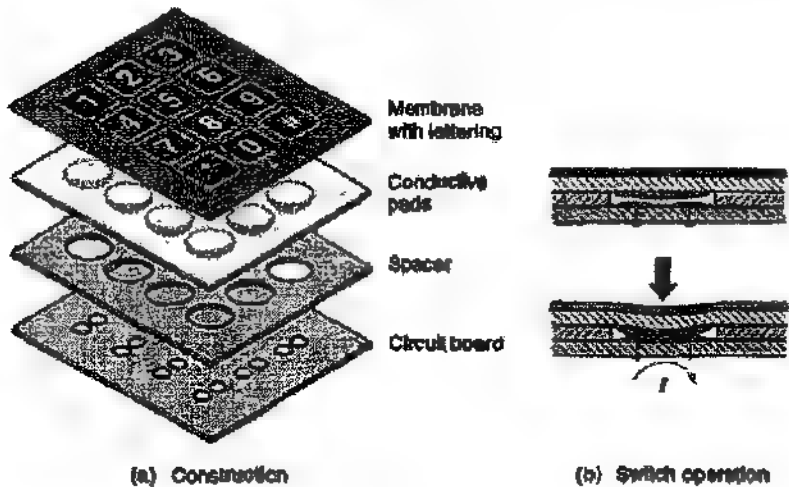
Membrane switch

٨-١-١-٨- مفتاح غشائي

يستخدم هذا النوع من المفاتيح لإدخال البيانات، حيث يحتوي هذا النوع من المفاتيح على عدد من المفاتيح والتي تبني من خلال العديد من الطبقات كما يظهر في الشكل (٨-٩). طبقة الأزرار تتكون من لوحة مطبوعة مع لبادتان غير موصلتان لكل مفتاح. يوضع فوق اللوحة المطبوعة طبقة الحيز والتي بها فتحات عند موقع كل مفتاح يلي هذه للطبقة طبقة التوصيل والتي تعمل على توصيل كل مفتاح، ومن ثم طبقة لينة عليها أرقام المفاتيح. ويوضع هذه الطبقات فوق بعضها البعض فابها تشكل للمفتاح الغشائي والمقاوم للماء. عند الضغط على المفتاح فإن

الطبقة الموصلة تدفع باتجاه طرف التوصيل على اللوحة المطبوعة حتى يمر التيار كما هو مبين في الشكل (٨-٩-ب).

إن هذا المفاتيح يكون مناسباً لاستخدامه في بيئة المصانع الملوثة بسبب أن مجموعة المفاتيح تحفظ في منأ عن دخول الملوثات إليها.



(a) Construction

(b) Switch operation

الشكل (٨-٩)

المفتاح ذو الغشاء النسيجي

Relays

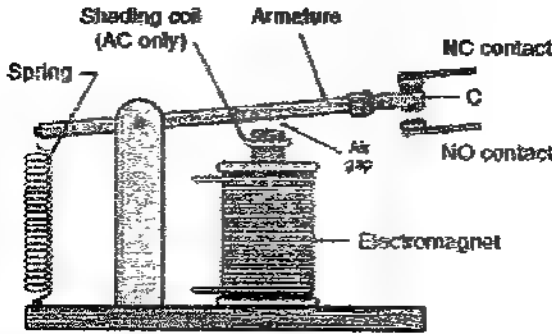
٨-١-٢-المراحل

Electromechanical Relay (EMR)

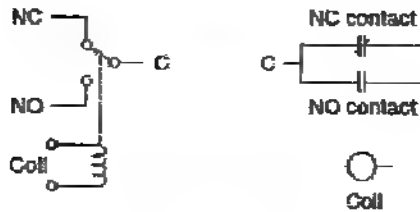
٨-١-٢-١-المرحل الكهروميكانيكي

المرحل الكهروميكانيكي جهاز يستخدم للقوة المغناطيسية اللازمة لخلق أو فتح تماسات المفاتيح، أو بعبارة أخرى مفتاح قدرة كهريائية. المخطط الذي يظهر التركيب البسيط للمرحل مبين في الشكل (٨-١٠-أ) حيث يتكون من منبج (Armature) وزميرك (Spring) وملف حجب (Shading coil) للجهد (AC) فقط

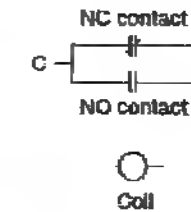
و ملف كهرومغناطيسي (Electromagnet Coil) وتماسات، حيث يوجد نوعان من التماسات إحداهما مفتوح في الحالة الطبيعية (NO)، والثاني مغلق. عندما يتم تغذية الملف بمصدر جهد فإنه يعمل على دفع المنتج الى الأسفل بعكس قوة الزمبرك مؤديا الى وصل التماس (NO) مع للنقطة (C) وفصل التماس (NC) عن النقطة (C)، اي يعمل على تبديل وضع التماسات.



(a) Parts of the relay



(b) A common schematic symbol



(c) Schematic symbol for a ladder diagram

الشكل (٨-١٠)

المرحل الكهروميكانيكي

الشكل (٨-١٠) b) يظهر لترميز للشائع للمرحل، وهذا المخطط يصف الحالة التي لا يتم فيها تغذية المرحل. اما الشكل (٨-١٠) c) يظهر ترميز للمرحل في المخطط السلمي عند استخدام الحاكم المبرمج (PLC).

إن المواصفات الكهربائية للتماسات تختلف عن المواصفات الكهربائية لملف للمرحل. للتماسات فإن الجهد والتيار الاعظمي الذي يعمل عنده المرحل في حالة (AC) او (DC) يكون محدد. أما بالنسبة لملف المرحل تحدد قيمة الجهد والمقاومة له. ويبين الجدول (٨-٢) المواصفات الكهربائية للمرحل

Typical General-Purpose Relays*

Type	Coils		Action
	Input	Ohm	
Y1-SS1.0K	6 DC	1,000	SPDT
Y1-SS220	3 DC	220	SPDT
Y2-V52	6 DC	52	2PDT
Y2-V185	12 DC	185	2PDT
Y2-V700	24 DC	700	2PDT
Y2-Y2.5K	48 DC	2,500	2PDT
Y2-15K	115 DC	15,000	2PDT
Y4-V52	6 DC	52	4PDT
Y4-V185	12 DC	185	4PDT
Y4-V700	24 DC	700	4PDT
Y4-V2.5K	48 DC	2,500	4PDT
Y4-V15K	115 DC	15,000	4PDT
Y6-V25	6 DC	25	6PDT
Y6-V90	12 DC	90	6PDT
Y6-V430	24 DC	430	6PDT
Y6-V1.5K	48 DC	1,500	6PDT
Y5-V9.0K	115 DC	9,000	6PDT

*Contacts: 2 A, typically, 3 A maximum 125 Vac at 28 Vdc.

الجدول (٨-٢)

جدول المواصفات الكهربائية للمرحل EMR

من خلال جهد ومقاومة المرحل نستطيع حساب تيار الحالة الثابتة للملف. وفي الحقيقة ان قيمة الجهد والتيار الذي يستهلكه الملف لدفع التماسات يكون اكبر

من الجهد والتيار الذي يمسك هذه التماسات لتبقى في وضعها الجديد بسبب ان المنتج يدفع باتجاه تقليل الفجوة الهوائية (Air gap)، وهذه الكميات تدعى تيار الجذب (pull-in current) وجهد الجذب (pull-in voltage). على سبيل المثال مرحل (6V) يحتاج تماسه (2.1 V) حتى يغلق ويبقى في هذه الحالة حتى يقل الجهد الى (1V) عندها يفتح التماس.

قيم التيار والجهد للالزمة ليبقى المرحل في وضعه المغذى تسمى فولتية الامساك الصغرى (Minimum Holding Voltage) والتيار لتحرير (Seald Current). ان جهد الجذب يكون في الحقيقة اقل بكثير من الجهد الاسمي للملف وذلك من اجل ضمان سرعة عمل المرحل. ان الفرق بين الملف الذي يغذى به

حالة (A) عند $t = 0$ و الحالة (B) عند $t = 10$ و الحالة (C) عند $t = 20$ و الحالة (D) عند $t = 30$

التيار I و الجهد V و الزمن t و الحالة A, B, C, D

برجحة العنصر - الكبح يستعمل في $t = 0$ و $t = 10$ و $t = 20$ و $t = 30$

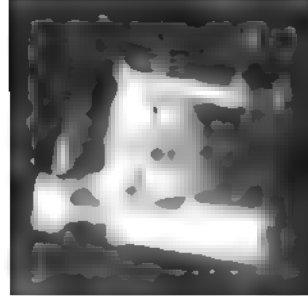
المغناطيسي من خلالها وبالتالي يبقى الملف في حالة الغلق عند اللحظة التي تكون فيها موجه الجهد (0V).

تتوفر المرحلات باحجام وتركيب تماسات وقدرات مختلفة، وبعض هذه المرحلات الصغيرة يوضع على سوكة (IC)، ويزود مباشرة بالقدرة من بوابة منطق رقمية. غالبا ما يطلق على مرحل القدرة الكنتاكتور (Contactor) والذي يستخدم لوصل التيار العالي فوق (50 A) الى الآلات الكهربائية. الشكل (8-11) يبين عدد من المرحلات المختلفة، من الضروري معرفة ان للمرحل عمر تشغيلي، أولاً: بسبب ان للمرحل عباره عن جهاز ميكانيكي الاجزاء المتحركة فيه تبلى او تستهلك ثانياً: ان التماسات تحفر بسبب القوس الكهربائي. ان العمر التشغيلي للتماسات يعتمد على مقدار التيار الكهربائي المار فيها. على سبيل المثال العمر

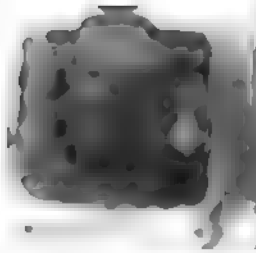
التشغيلي لملف ما (٩) مليون مرة عند تيار (1.5 A) ولكن يكون العمر التشغيلي له (٢) مليون مرة عند تيار (3A). كما يعتمد المرحل على نوع الحمل المراد التحكم به، فعلى سبيل المثال الاحمال الحثية مثل المحركات الكهربائية تسبب في ظهور قوس كهربائي أكبر من الاحمال المقاومة مثل الانارة و التسخين.



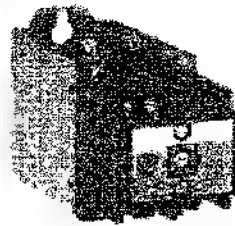
(a) General purpose relay



(b) General purpose relay



(c) High current relay



(d) Industrial relay

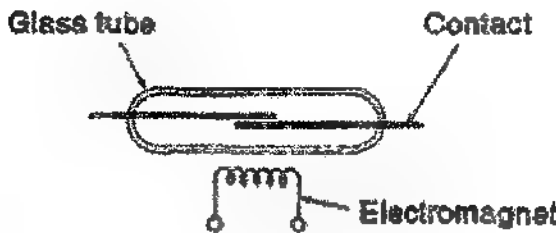
الشكل (٨-١١)

بعض انواع من المرحلات المختلفة

Reed Relay

٨-١-٢-٢- مرحل القصبة

مرحل القصبة مرحل فريداً بسبب صغر قصبة التماس والمغلفة بانبوب زجاجي صغير معزول ومفرغ أو معبأ بغاز النيتروجين. التماس يُفَعَّل بواسطة مجال مغناطيسي كما يظهر في الشكل (٨-١٢). التماس أما أن يكون جافاً أو مبللاً بالزئبق، التماس المبلل بالزئبق هو تماس زئبقي رفيع يملأ الأسطح الغير منتظمة، مما يجعل هناك مساحة توصيل كبيرة، ويقلل التحريض لإنتاج القوس الكهربائي. ان للمرحل عمر تشغيلي طويل وفولتية ملفه منخفضة. وهو حصين ضد ملوثات البيئة المحيطة كما ان قدرته منخفضة وحساس للاهتزازات.



الشكل (٨-١٢)

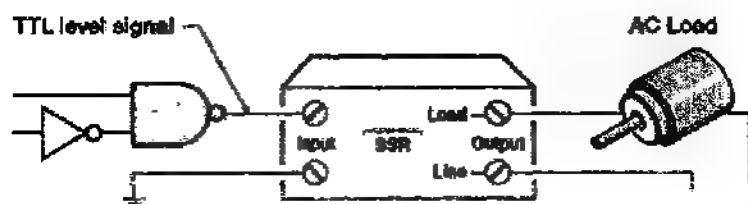
تركيب مرحل القصبة

Solid-State Relay (SSR)

٨-١-٢-٣- مرحل للحالة الثابتة

لقد حل المرحل ذو الحالة الثابتة (SSR) مكان المرحل الكهروميكانيكي (EMR) (Electromechanical Relay) في العديد من التطبيقات. حيث يستخدم بشكل خاص في فصل التغذية الكهربائية عن الاحمال مثل للمحركات الكهربائية. مرحل للحالة الثابتة (SSR): عبارة عن صندوق بنفس حجم المرحل الكهروميكانيكي له أربع أطراف توصيل كهربائية كما يظهر في الشكل (٨-١٣)،

طرفا المدخل هي بمثابة الملف في المرحل الكهروميكانيكي والطرفان الاخران يشابهان تماسات التوصيل في المرحل (EMR) وفي العادة تكون هذه الاطراف مفتوحة في الحالة الطبيعية (اي لا يوجد إشارة على اطراف المدخل).



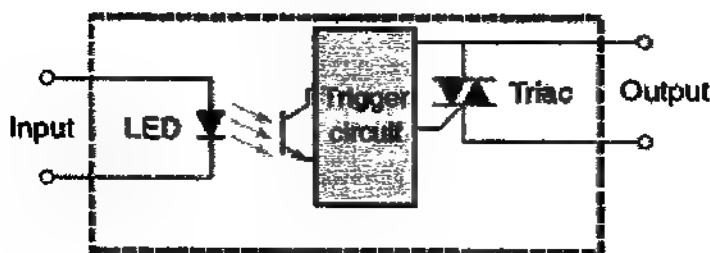
شكل رقم ٨-١

المرحلات الصلبة (SSR) هي عبارة عن دوائر إلكترونية تتحكم في التيار المتردد.

النوع ($5V_{dc}$) ليقاد من دائرة (TTL) منطقية رقمية.

بالنظر الى طرفي المخرج في المرحل (SSR) فإن الحمل يوصل مع المرحل على التوالي بمصدر قدرة ($120V_{ac}$) او ($240V_{ac}$). للتيار يصل الى مدى اعلى من 50 A . للعديد من المرحلات (SSR) خاصية تدعى فولتية التوصيل الصفرية zero-voltage-switching : تيار الخط يكون في حالة وصل عند الزمن الذي تكون فيه فولتية الموجة المترددة (AC) صفر. وهذا يؤدي الى التخلص من الزيادة الحادة في زمن فولتية المخرج كما يؤدي الى تقليل الازعاج الناتج عن تشويش المجالات الكهرومغناطيسية.

الشكل (٨-١٤) بين المخطط الصندوقي للتركيب الداخلي للمرحل (SSR)، الفولتية المطبقة على المدخل (إشارة التحكم) تعمل على تشغيل الديود الضوئي، الضوء المنبعث من الديود يعمل على قذح الترانزستور والذي بدوره يعمل على قذح الترياك مؤدياً إلى توصيل القدرة للحمل.



الشكل (٨-١٤)

دائرة للمرحل SSR

الديود الضوئي يعمل كهربائياً على عزل دائرة المخرج عن المدخل وهذا الشيء مهم من ناحيتين:-

أولاً : يسمح بوجود ارضي لخط التحكم منفصل عن خط القدرة.

ثانياً: يمنع الارتفاع في الفولتيات العسارية من التأثير على الاجزاء الحساسة في الدائرة الالكترونية.

ان لمرحل الحالة الثابتة (SSR) العديد من المميزات عن المرحل الكهروميكانيكي (EMR):-

١- لا يحتوي على اجزاء متحركة يمكن ان تبلى او عرضة الى الاهتزازات او الصدمات بسبب التركيب الداخلي الالكتروني.

٢- يمكن ان يقاد بإشارة تحكم بجهد منخفض بغض النظر عن تيار المخرج أو الحمل.

اماسينات (SSR):-

١- يمكن ان يتم قدح خاطيء له من اشارة تشويش كهربائية.

٢- مقاومة دائرة المخرج لا تكون صفر حتى عندما يكون المرحل في حالة توصيل وبالتالي هنالك هبوط في الجهد وضياعات على المرحل وعندما يكون في حالة عدم توصيل هنالك تيار تسرب مستوى قاتل.

٣- تاسمات التوصيل تكون محدودة ، لذلك فانه لا يستخدم في كل التطبيقات .

٨-١-٢-٤ - مرحل الحالة الثابتة الهجين Hybrid Solid-State Relay

عندما لمرحل الحالة الثابتة (SSR)، الا انه لا يملك سرعة منخفضة، ومرحل P_{diss} يعمل بشكل سريع على قدح الترانزستور. لا يمكن ان يكون للضوئي، حركته عند مرحل القصبة يعطي عملية عزل كهربائية جيدة ولذا في بعض المواقع افضل من (SSR).

Power Transistors

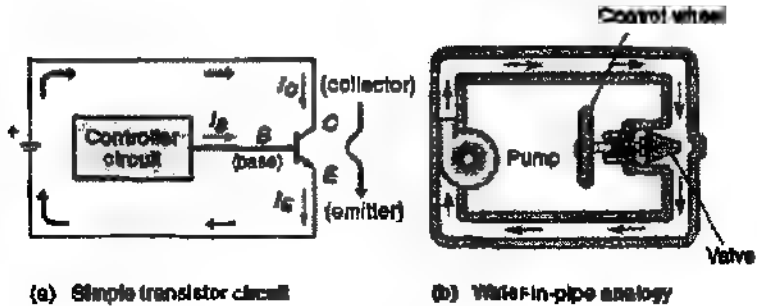
٨-٢- ترانزستورات القدرة

ترانزستورات القدرة تستخدم بشكل واسع في دوائر التحكم كمفتاح أو مكبر قدرة. إن ترانزستور القدرة أساساً مشابه تماماً للترانزستور العادي صغير الإشارة ولكن يصمم لحمل تيار أعلى. وعندما نتكلم عن التيار نعني للتيار الاصطلاحي وهو ذلك التيار الذي يمر من الطرف الموجب للبطارية الى طرفها السالب وذلك بعكس حركة الالكترونات .

٨-٢-١ - ترانزستور ثنائي القطب Bipolar Junction Transistor (BJT)

ترانزستور ثنائي القطب له ثلاث أطراف ويعمل على تيار كهربائي كبير مثل الصمام الذي يتحكم بتيار الماء في الانبوب كما يبين ذلك الشكل (٨-١٣).

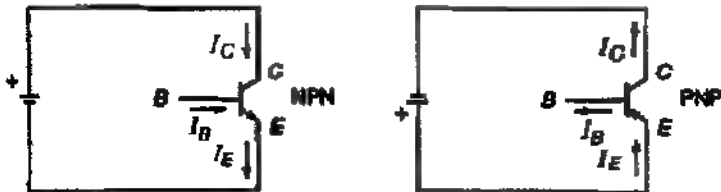
للشكل (٨-١٣-أ) يبين ترانزستور له ثلاث اطراف: القاعدة (Base)، والباعث (Emitter)، والجامع (Collector) موصول في دائرة بسيطة مع تيار الفتراسي داخلا الى الجامع (C) وخارجا من القاعث (E). وظيفياً مماثل للنظام الموضح في الشكل (٨-١٣-ب) ان السائل يضخ من خلال الصمام المفتوح جزئيا وينظم تدفق السائل بواسطة فتح او غلق الصمام.



الشكل (٨-١٣)

دائرة ترانزستور بسيطة مع مايمثلها في النظام الهيدروليكي

وفي دائرة الترانزستور ينظم سريان التيار (I_C) بواسطة تعديل تيار القاعدة (I_B)، نلسيطر عليه، كلما زدنا التيار (I_B) زاد التيار (I_C)، في الحقيقة ان تيارالجامع اكبر من تيار القاعدة بمئة مرة او اكثر.



الشكل (٨-١٤)

الوانع الترانزستورات PNP و NPN

هنالك نوعان أساسيان من الترانزستورات: (NPN) و (PNP) كلاهما مصنوع من ثلاث طبقات من مادة شبه موصلة كما في الشكل (٨-٤١)، الفرق الوظيفي الوحيد بينهما هو إتجاه سريان التيار، حيث يشير السهم على رأس الباعث إلى إتجاه التيار الاصطلاحي. النوع (NPN) أكثر شيوعاً وهو ما سنتناوله بالشرح فيما بعد.

أساسيات عمل الترانزستور يمكن ان تلخص بالبيانات التالية:

- ١- عند حالة التشغيل الاساسية ، (I_C) يكون بضع اضعاف من تيار القاعدة (I_B) وبعبارة أخرى، الترانزستور مضخم للتيار. تيار الكسب الامامي (h_{FE}) او (β) والذي يتفاوت تبعاً لنوع الترانزستور.

$$h_{FE} = \frac{I_C}{I_B}$$

حيث أن h_{FE} : تيار الكسب لامامي I_C : تيار الجامع
 I_E : تيار القاعدة

- ٢- تدخل الترانزستور، يضم تيار القاعدة للصغير الى تيار الجامع ليعطينا تيار الباعث (I_E) .

$$I_E = I_C + I_B$$

وبما ان تيار الجامع كبير بكثير من تيار القاعدة فان معادلة تيار الباعث:

$$I_E \approx I_C$$

- ٣- يبدد الترانزستور القدرة في اي وقت يمرى تيار خلاله ، وتكون قيمة القدرة المبددة من العلاقة:-

$$P_D = I_C \times V_E$$

P_D : القدرة المبددة في الترانزستور

V_{CE} : الجهد بين الجامع والباعث

مثال : كسب التيار لترانزستور القدرة ($h_{FE} = 60$)، يعمل بتيار حمل ($I_C = 3 A$)، جد تيار القاعدة.

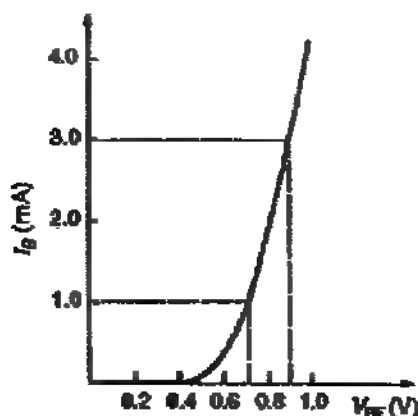
الحل :

$$h_{FE} = \frac{I_C}{I_B}$$

$$I_B = \frac{3 A}{50} = 60 mA$$

كما ذكرنا سابقا فان الترانزستور يعمل على تكبير تيار القاعدة. وصلة الباعث والقاعدة تعمل كما لو ان هنالك أنحياز ديود لمامي ($0.7V$ للترانزستور السلكوني و $0.3V$ للجرمانيوم).

عند رفع جهد القاعدة الى جهد الانحياز فان اي زيادة فوق ذلك سوف تؤدي الى مرور تيار القاعدة، كما وهو واضح في الرسم البياني في الشكل (٨-١٥).



الشكل (٨-١٥)

منحنى العلاقة بين الجهد (V_{BE}) والتيار (I_B) للترانزستور

إن الطريقة الأكثر شيوعا لتأمين جهد الانحياز هو باستخدام مقاومة تجزئة الحثد كما يوضح ذلك الشكل (٨-١٦)، حيث ان مقومتي تجزئة الجهد (R_1)

و (R_2) تؤمن جهد انحياز مقداره ($0.8V$) (بإهمال اي مؤثرات للجهد). من المنحنى في الشكل (٨-١٥) نرى أن جهد مقداره ($0.8V$) يرفع تيار القاعدة إلى ($2mA$).

مثال: من الشكل (٨-١٦)، احسب تيار الجامع (I_C) إذا كان كسب الترانزستور ($h_{FE} = 100$).

الحل: من المنحنى فإن تيار القاعدة عند ($0.8V$) يساوي ($2mA$).



الشكل (٨-١٦)

طريقة تأمين جهد الانحياز للترانزستور باستخدام مقولمة التجزئة

ويمكن حساب تيار الجامع من المعادلة:

$$I_C = h_{FE} \times I_B = 100 \times 2mA = 200mA$$

بما أن تيار الجامع على التوالي مع الحمل فإن تياراً مقداره ($200mA$) سوف يمر من خلال الترانزستور والحمل.

٨-٣- مجموعة أشباه الموصلات التي تدعى الثايروستورات والتي تضم الثايروستور والترياك

مقدمة

الثايروستور الذي يمكن تشغيله وأطفائه خلال بضعة أجزاء من الثانية يمكن أن يستخدم كمفتاح سريع الاستجابة، من أجل إستبدال للعناصر الميكانيكية والكهروميكانيكية في دوائر الكبح وبعض الدوائر الأخرى. يمكن إستخدام ترانزستورات القدرة كمفتاح من أجل تطبيقات التيار المستمر منخفضة القدرة. والعنصر المستخدم كمفتاح له عدة ميزات منها:-

- ١- سرعة الفصل والوصل.
 - ٢- لا يوجد فيه أجزاء متحركة.
 - ٣- لا يوجد مفاويز في حالة الفصل والوصل.
- ويمكن تصنيف المفاتيح الاستاتيكية إلى صنفين أساسيين:-
- ١- مفاتيح أستاناتية متناوبة وتقسّم إلى قسمين :-

أ- أحادية للطور.

ب- ثلاثية للطور.

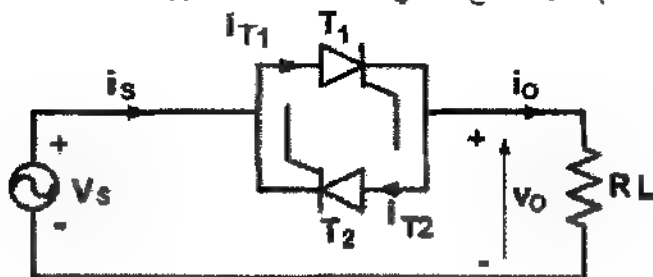
٢- مفاتيح أستاناتية مستمرة.

في حالة استخدام المفاتيح الاستاتيكية المتناوبة فإن الثايروستورات المستخدمة تكون ذات تبديل طبيعي، ويتم تحديد سرعة الفصل بواسطة تردد مصدر الجهد وزمن الفصل للثايروستور. اما في حالة استخدام مفاتيح التيار المباشر فإن عملية التبديل تتم بالطرق القسرية، وسرعة الفصل تعتمد على دائرة التبديل القسري وزمن الإطفاء للثايروستور.

٨-٣-١- المفاتيح الأستاتيكية المتناوبة أحادية الطور

Single Phase AC Switches

الشكل (٨-١٧) دائرة مفتاح إلكتروني متناوب أحادي الطور.



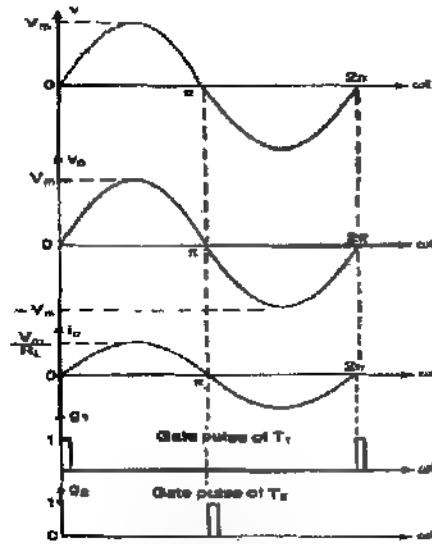
الشكل (٨-١٧)

دائرة مفتاح إلكتروني متناوب أحادي الطور

مبدأ العمل:-

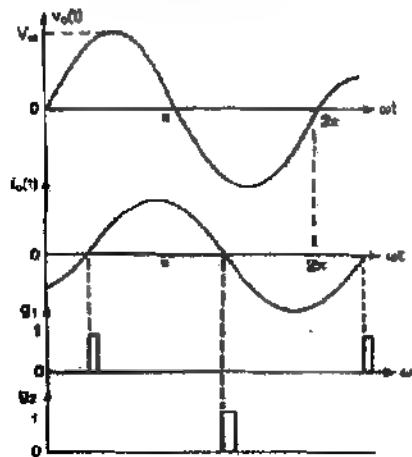
يتم قذف الثايرستور الأول (T_1) عند زاوية قذف ($\omega t = 0$)، ويتم قذف الثايرستور (T_2) عند زاوية قذف ($\omega t = \pi$). وبالتالي فإن شكل موجة الخرج هو نفس شكل موجة الدخل. وتعمل الثايرستورات كمفاتيح وتكون عملية التبديل عملية تبديل طبيعية. وشكل الموجة مبين في الشكل (٨-١٨).

إذا كان الحمل حثياً فإنه يكون هناك تأخير في قذف كل من الثايرستورين، ويعتمد ذلك على زاوية فرق الطور للحمل. كما هو مبين في الشكل (٨-١٩). وبالتالي فإن الثايرستور (T_1) سوف يوصل عندما يمر الجزء الموجب للموجة في نقطة الصفر. والثايرستور T_2 سوف يوصل عندما يمر الجزء السالب للموجة في نقطة الصفر. ويمكن استخدام الترياك بدلاً من الثايرستورين كما هو مبين في الشكل (٨-٢٠).



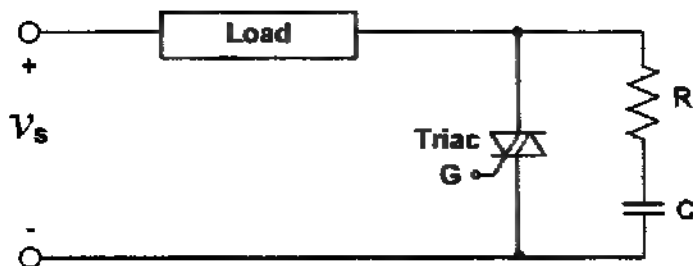
الشكل (٨-١٨)

شكل للموجات الداخلة والخارجة في حالة الحمل النماذجي



الشكل (٨-١٩)

شكل للموجات الداخلة والخارجة في حالة الحمل الحثي



الشكل (٢٠-٨)

دائرة تبين استخدام الترياك بدلا من الثايرستورين

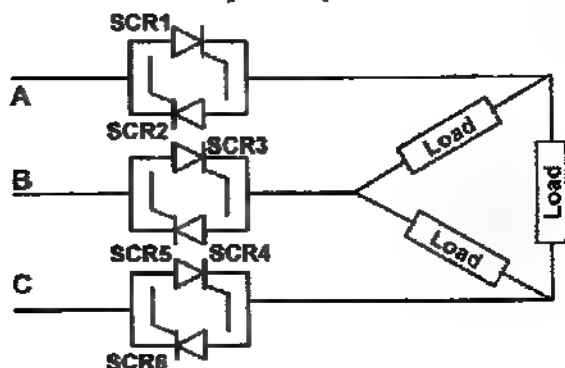
٨-٣-٢ - المفاتيح الاستاتيكية المتناوبة ثلاثية الطور

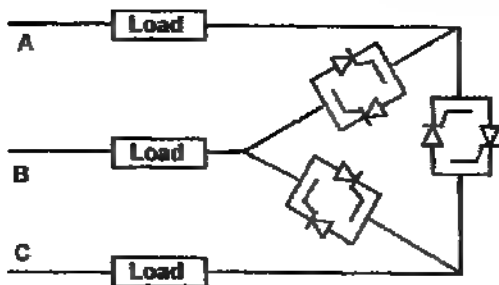
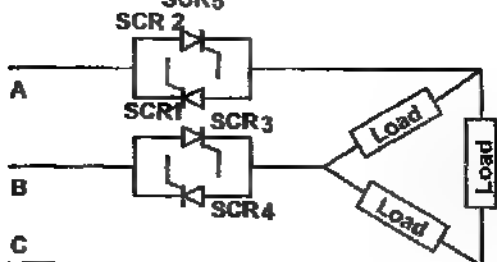
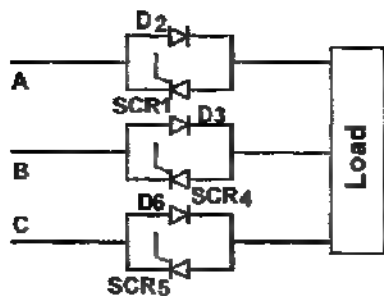
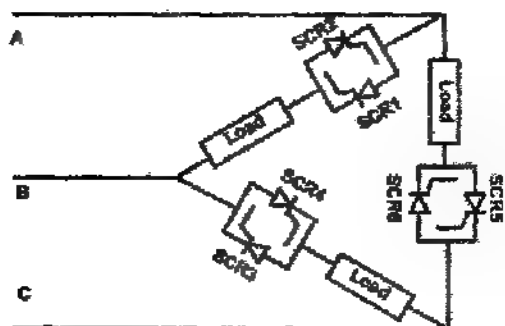
Three Phase AC Switches

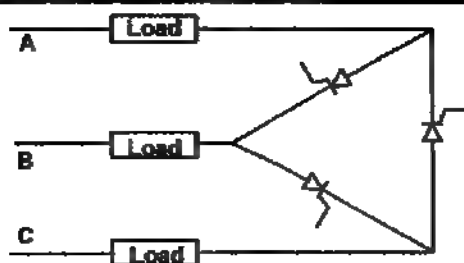
مبدأ العمل:-

مفاتيح التيار المتناوب أحادية الطور يمكن تحويلها إلى مفاتيح ثلاثية الطور بوصل هذه المفاتيح مع بعضها البعض.

ويبين الشكل (٢١-٨) دائرة مفاتيح استاتيكية ثلاثية الطور مختلفة التوصيل، ويمكن أن يكون الحمل موصولا بشكل نجمي أو مثلثي.







الشكل (٢١-٨)

مفاتيح استاتيكية موصولة بطرق مختلفة

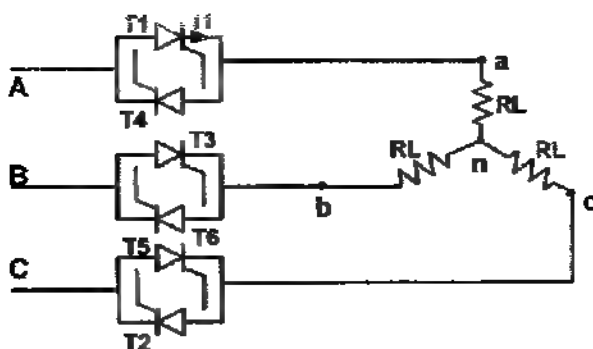
فترات للتوصيل لكل ثايرستور هي كما يلي:-

$$T_1 = 0$$

$$T_2 = 300^\circ$$

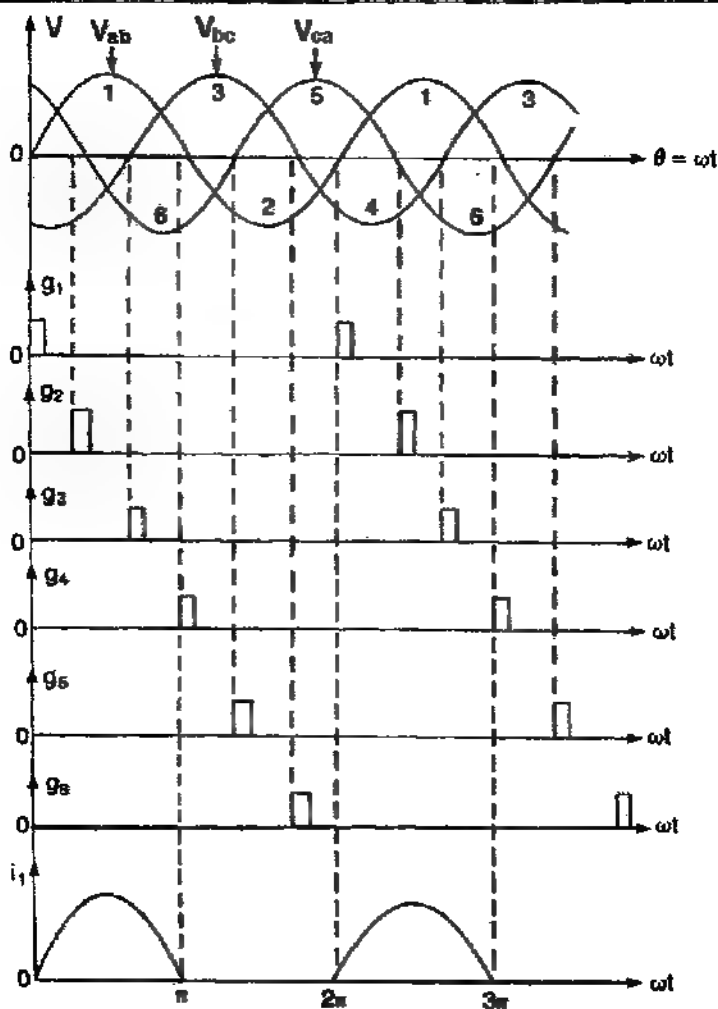
$$T_3 = 240^\circ$$

$$T_4 = 0^\circ$$

حيث T_i هي فترة التوصيل

الشكل (٢٢-٨)

أحد المفاتيح الستاتيكية ثلاثية الاطوار



الشكل (٨-٢٢)

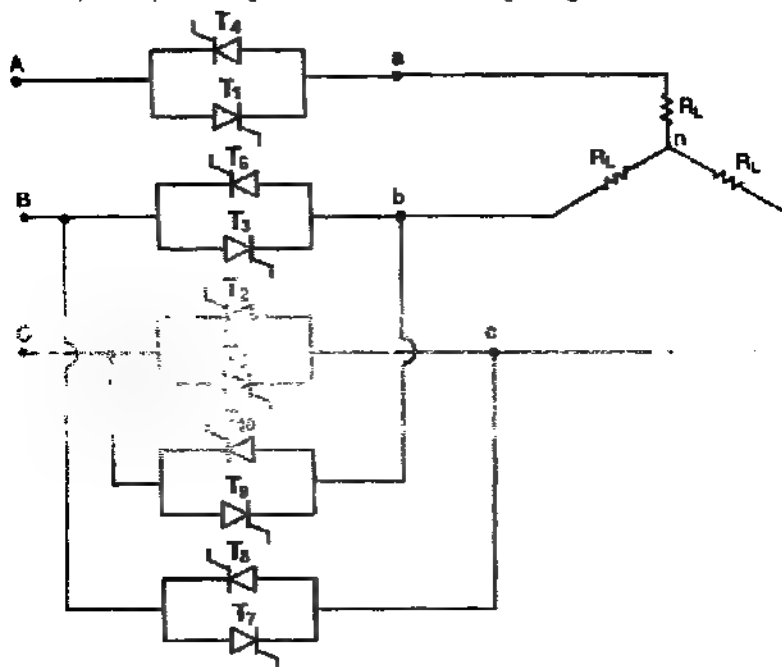
شكل الموجة على الحمل للمفاتيح الأستثنائية ثلاثية الأطوار

٨-٣-٣- المفاتيح ثلاثية الأطوار العكسية

Three-Phase Reversing Switches

المفاتيح ثلاثية الأطوار العكسية يمكن الحصول عليها بإضافة مفاتيح

أحاديين الطور إلى مفاتيح ثلاثي الطور. كما هو مبين في الشكل (٨-٢٤).



الشكل (٨-٢٤)

مفتاح ثلاثية الطور عكسي

مبدأ العمل:-

خلال حالات العمل الطبيعية يتم إشعال الثايرستورات من (T_1) إلى (T_6) ويتم إطفاء الثايرستورات من (T_7) إلى (T_{10}) بإشارة بوابة متطابقة. وبالتالي فإن الخط (A) يغذي الطرف (a). والخط (B) يغذي الطرف (b). والخط (C) يغذي الطرف (c).

في حالة عكس الأطوار فإن التأثير ومستويات (T_2, T_3, T_5, T_6) يتم إطفائها بواسطة نبضة متطابقة، ويتم إشعال التأثير ومستويات من (T_7) إلى (T_{10}) . وفي هذه الحالة فإن الخط (B) يغذي الطرف (c) ، بينما الخط (C) يغذي الطرف (b) . مما يؤدي إلى وجود عكس في الأطوار على الحمل الموصول مع المفاتيح.

ومن أجل للحصول على عكس في الأطوار يجب أن تكون جميع العناصر المستخدمة تأثير ومستويات، ولا يمكن استخدام الليودات في هذه الحالة. لانه عند عكس الأطوار فإن ذلك سوف يؤدي إلى وجود دائرة قصر.

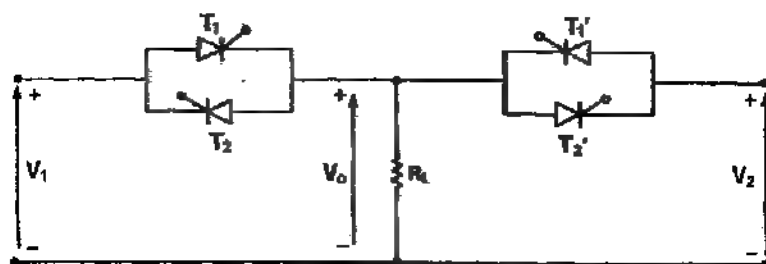
استخدامات مفاتيح التيار المتناوب:-

١- تستخدم مفاتيح التيار المتناوب كمصدر تحويل من مصدر جهد إلى آخر:- في بعض التطبيقات الكهربائية يتطلب في بعض الأحيان تحويل تغذية الحمل من مصدر جهد إلى مصدر جهد آخر. كمثال عدم قدرة المصدر الأساسي على تغذية الحمل وذلك نتيجة:-

١- فشل المصدر الأساسي.

٢- زيادة للجهد أو انخفاضه في المصدر الأساسي.

والشكل (٨-٢٥) يبين دائرة مصدر تحويل للجهد من مصدر أساسي إلى مصدر آخر:-

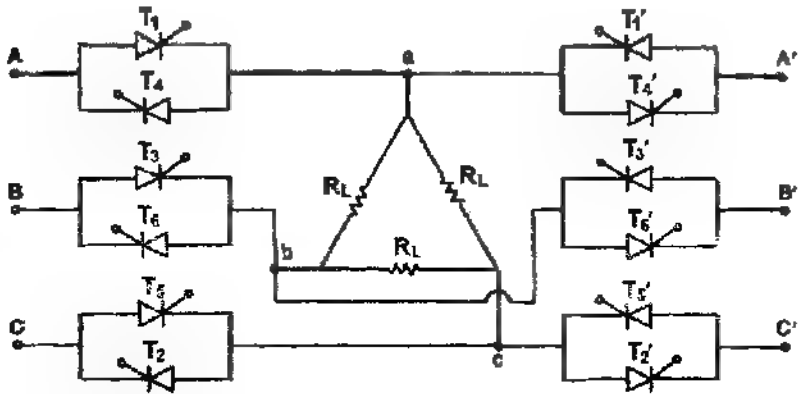


الشكل (٨-٢٥)

دائرة تحويل للجهد من مصدر إلى آخر

في حالة العمل الطبيعية، إذا كانت التغذية للعمل من خلال المصدر الأساسي (V_1)، فإن الثايروستورات (T_1, T_2) سوف يعملان بينما الثايروستورات (T'_1, T'_2) في حالة الفصل.

وعندما يتم تحويل المصدر إلى المصدر الثاني (V_2)، فإن الثايروستورات (T'_1, T'_2) يعملان بينما يتم فصل (T_1, T_2). والشكل (٢٦-٨) يبين مصدر تحويل ثلاثي الطور.



الشكل (٢٦-٨)

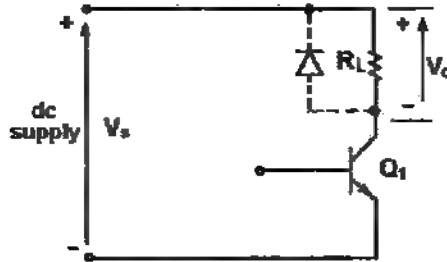
مصدر تحويل ثلاثي الطور

Dc Switches

٨-٣-٤ - المفاتيح الستاتيكية المباشرة

في حالة المفاتيح الستاتيكية المباشرة، فإن مصدر الجهد يكون مصدر مباشر ويمكن استخدام ترفلزوستور أو ثايروستور ذو زمن فصل ووصل قليل أو ثايروستور (GTO).

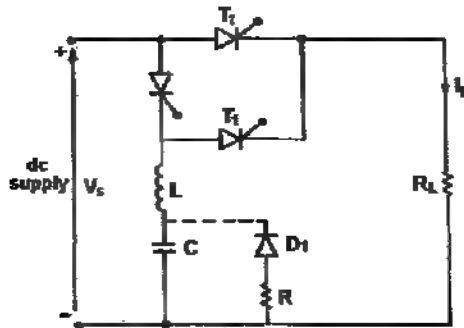
وعندما يتم قرح التايروستور فإن اطفائة يتم باستخدام طرق التبديل القسري. والشكل (٢٧-٨) يبين دائرة مفتاح سناتيكي مباشر أحادي القطب (Single-pole Transistor Switch) مع حمل ملدي.



الشكل (٢٧-٨)

دائرة مفتاح سناتيكي مباشر أحادي القطب

وفي حال كون الحمل حثيا فإنه يستخدم للديود عبر الحمل من أجل حماية الترانزستور من الحالة العابرة للجهد خلال عملية الفصل. ويمكن استخدام المفتاح وحيد القطب في تحويل القدرة من مصدر جهد إلى مصدر جهد آخر. وذلك في التطبيقات ذات للقدرة العالية، فإنه يتم استخدام التايروستورات. ويبين الشكل (٢٨-٨) دائرة مفتاح سناتيكي مباشر مع دائرة تبديل للتايروستور.



الشكل (٢٨-٨)

دائرة مفتاح سناتيكي مباشر مع دائرة تبديل للتايروستور

إذا تم دحح الثايروستور (T_2)، فإن المكثف (C) سوف يشحن من خلال مصدر الجهد (V_g) و (L) و (T_2) إلى القيمة ($2V_g$). وإذا تم توصيل (T_1) ومرر للتيار إلى الحمل، فإن (T_2) يستخدم من أجل إطفاء هذا الثايروستور. حيث إن توصيل الثايروستور (T_2) يؤدي إلى وجود نبضة تيار خلال المكثف (C) و (L) و (T_2) مما يؤدي إلى تقليل التيار في الثايروستور (T_1). وعندما يصل التيار خلال الثايروستور (T_2) إلى قيمة تيار الحمل، فإن التيار في الثايروستور (T_1) يصبح مساوياً إلى الصفر، مما يؤدي إلى إطفاء هذا الثايروستور. والثايروستور (T_2) يطفئ بشكل طبيعي، والثايروستور (T_2) يطفئ من تلقاء نفسه.

ويضاف الديود ($Freewheeling Diode D_m$) إذا كان الحمل حملاً حثياً. ويجب تفريغ المكثف بشكل كامل خلال كل عملية فصل. ويمكن التخلص من احتمال تطبيق جهد سالب على طرفي المكثف، وذلك بوصل المقاومة مع الديود D_1 . وليس من السهل إطفاء الثايروستور في حالة استخدام مصادر الجهد المستمر. ولذلك لابد من استخدام دوائر التبديل القسري.

وفي التطبيقات التي تتطلب جهد وتيار مرتفع (أي قدرة مرتفعة)، فإنه لا بد من استخدام الثايروستورات بدل الترانزستورات في هذه الحالة. وللتخلص من استخدام دوائر التبديل القسري فإنه يمكن استخدام الثايروستور (GTO)، حيث يتم دحح هذا النوع من الثايروستورات بتطبيق نبضة موجبة على بوابته ويتم إطفائه بتطبيق نبضة سالبة على بوابته.

استخدامات المفاتيح الساتيكية المستمرة:-

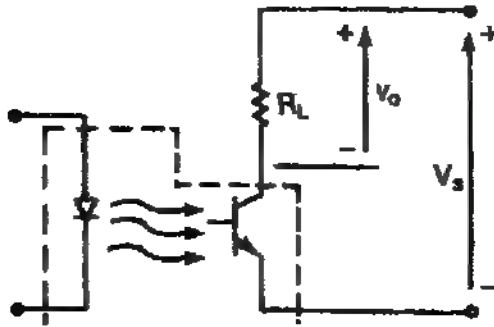
١- استخدامها في المرحلات من نوع ($Soiled State Relays(SSR)$) :- والتي تستخدم في التحكم بالفترة المتعاقبة والمستمرة .

وهي تستخدم بدل للمرحلات الكهروميكانيكية في كثير من التطبيقات الكهربائية مثل التحكم بالأحمال في المحركات والمحولات.

للتطبيقات ذات الجهد المتناوب يمكن استخدام الثايرستور أو الترياك. ولتطبيقات الجهد المستمر يمكن استخدام الترانزستور.

وعند استخدام هذه الريلهات فإنه يوجد عزل كهربائي بين دائرة التحكم ودائرة الحمل وتستخدم دوائر عزل مكونة من (Reed Relay) أو محولات أو (Opto coupler).

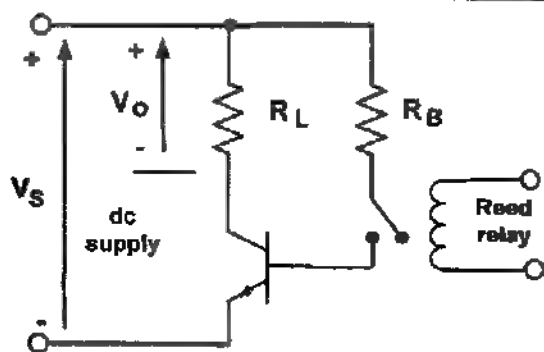
والشكل (٢٩-١٨) يبين (SSR) ذات تيار مباشر بدائرة عزل مؤلفة من (Opto coupler).



الشكل (٢٩-٨)

دائرة (SSR) ذات تيار مباشر

والشكل (٣٠-٨) يبين دائرة (SSR) ذات تيار مباشر بدائرة عزل مؤلفة من (Reed Relay).

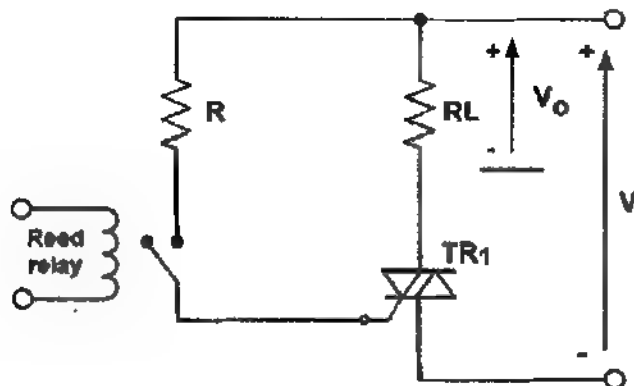


الشكل (٢٠-٨)

دائرة عزل مولفة من (Reed Relay)

والشكل (٣١-٨) دائرة (SSR) ذات تيار متناوب مع دائرة عزل مولفة

من (Reed Relay).

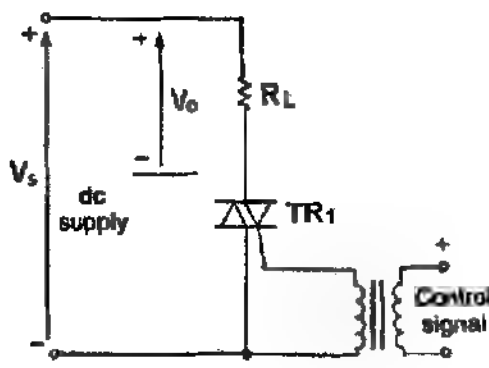


الشكل (٣١-١٨)

دائرة عزل مولفة من (Reed Relay)

والشكل (٣٢-٨) دائرة (SSR) ذات تيار متناوب مع دائرة عزل مولفة من

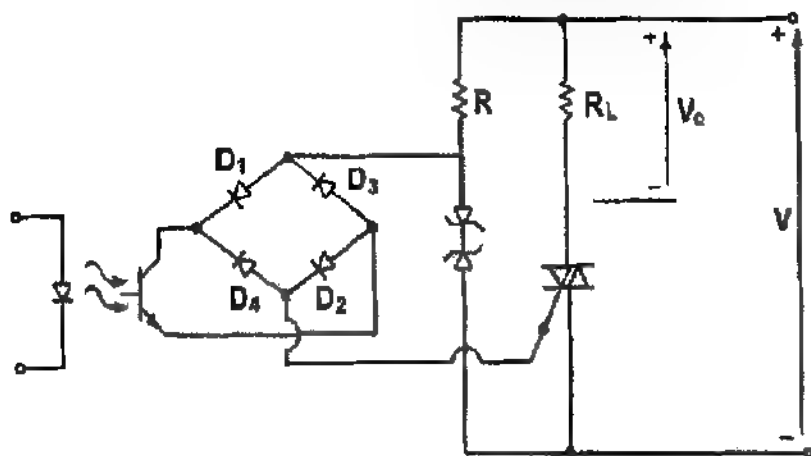
محول.



الشكل (٢٢-٨)

دائرة (SSR) ذات تيار متغلب مع دائرة عزل مولعة من محول

والشكل (٢٣-٨) دائرة (SSR) مع دائرة عزل مولعة من (Opto-coupler).



الشكل (٢٣-١٨)

دائرة (SSR) مع دائرة عزل مولعة ضوئي

٨-٣-٥- تصميم المفاتيح الستاتيكية

هذه المفاتيح متوفرة بشكل تجاري من اجل جهود محددة والتيارات من (1A) الى (50A) ويجهد تصل الى (440V).
إذا طلب تصميم دائرة (SSR) بمواصفات مختلفة، فإنه يتم بتحديد الجهود والتيارات للعناصر التي تتألف منها هذه الريليات.

REFERENCES

1. Ahmed . A, (1999), *Power Electronics for Technology* , New Jersey, Prentice Hall .
2. Asghar M.S.J , (2004), *Power Electronics* , New Delhi , Prentice-Hall .
3. Bose . B.K , (2003) , *Modern Power Electronics and Ac Drives* , Canada, Prentice Hall PTR.
4. Dewan .S. B. & Straughen. A ,(1975), *Power Semiconductor Circuits* , Toronto , University of Toronto .
5. Finney . D , (1980) , *The Power Thyristor and its Applications* , London , McGraw-Hill .
6. Lander .C.W (1993) , *Power Electronics* , Third Edition , London , McGraw-Hill
7. Rashid . M . H , (2004) , *Power Electronics Circuits Devices and Applications* , Third Edition , New Delhi , Prentic-Hall .



إلكترونيات القدرة

Power Electronics

إلكترونيات القدرة

Power Electronics

المؤلفين
ممن توفيق حناكين
المؤلفين
أحمد يوسف الشكيل

المؤلفين
خاري صبيح قاسم
المؤلفين
زيد بوشعشع



Bibliotheca Alexandrina



1213445

مكتبة المحرق العربي للنشر والتوزيع

تأليف: محمد يوسف الفهد - المحرر: محمد الفهد - المراجعة: محمد الفهد - الطبعة: 2005
عدد الصفحات: 112
عدد النسخ: 112
عدد النسخ: 112

www.muji-arabi-pub.com

E-mail: Muj_pub@hotmail.com